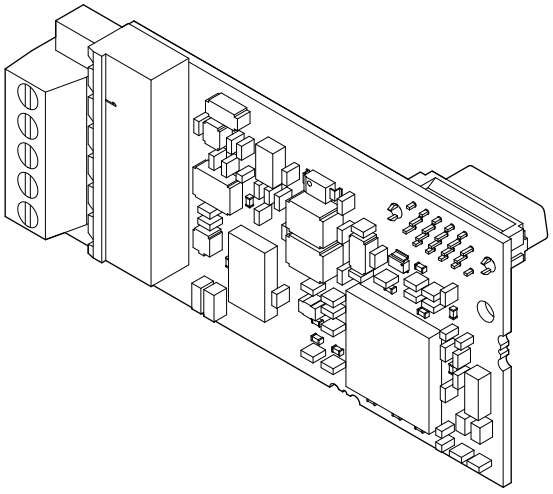
YASKAWA

安川インバータ 1000シリーズオプション

DeviceNet通信
テクニカルマニュアル

形　　式 SI-N3

製品を安全にお使い頂くために，本書を必ずお読みください。
また，本書をお手元に保管していただくとともに，最終的に本製品をご使用になる
ユーザー様のお手元に確実に届けられるよう，お取り計らい願います。



資料番号　SIJP C730600 43D

Copyright © 2008 株式会社　安川電機

本書の内容の一部または全部を，当社の文書による許可なしに，転載または複製することは，固くお断り致します。

目次

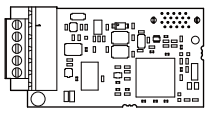
1 ご使用になる前に 4
2 製品の概要 7
3 製品が届いたら 8
4 各部の名称 9
5 取付けと配線 11
6 関連するパラメータ 18
7 DeviceNet のメッセージ構成 21
8 出力アセンブリ（インバータ：受信側 (Consumer)） 23
9 入力アセンブリ（インバータ：送信側 (Producer)） 40
10 一般クラスオブジェクト 59
11 安川独自仕様クラスオブジェクト 67
12 異常診断とその対策 69
13 ケーブルの配線長 73
14 欧州規格対応上の注意事項 74
15 仕様 76
16 保証について 77

1 ご使用になる前に

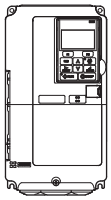
◆ 取扱説明書について

本オプションカードに関連する取扱説明書には以下のものがあります。目的に応じてご利用ください。

オプションカード

	**安川インバータ 1000 シリーズオプション DeviceNet 通信 取扱説明書 資料番号：TOBP C730600 43**	最初にお読みください。 本製品をお使いいただくうえで基本となる，配線，設定，機能，異常診断について説明しています。ご購入時，オプションカードに同梱されています。
	安川インバータ 1000 シリーズオプション DeviceNet 通信 テクニカルマニュアル 資料番号：SIJP C730600 43 (本書)	本製品についてさらに詳しい使い方が知りたいときにお読みください。取扱説明書には記載されていない詳細な内容を確認できます。 製品には同梱されておりませんので，当社の製品・技術情報サイト (http://www.e-mechatronics.com/) からご覧ください。

インバータ本体

	**安川インバータ 1000 シリーズ クイックスタートガイド**	本オプションカードを取付けるインバータの取扱説明書を参照してください。 本オプションカードをお使いいただくうえで基本となる，据え付け，配線，操作手順，機能，異常診断，保守点検を詳細に説明しています。 パラメータの基本設定や，調整方法についても説明しています。 クイックスタートガイド，インバータに同梱されています。テクニカルマニュアルは，インバータには同梱されておりませんので，当社の製品・技術情報サイト (http://www.e-mechatronics.com/) からご覧ください。
	安川インバータ 1000 シリーズ テクニカルマニュアル	

◆ 本書中の用語・略称について

(注)：	守っていただきたい重要な事柄を記載しています。また，インバータのアラーム表示が発生するなど，装置の損傷には至らないレベルの軽度の注意事項や，補足事項を示します。
オプションカード：	安川インバータ 1000 シリーズオプション DeviceNet 通信
インバータ：	安川 1000 シリーズインバータ

◆ 登録商標について

- DeviceNet は，ODVA (Open DeviceNet Vendor Association, Inc) の登録商標です。
- その他，本文中に記載してある会社名，製品名は，各社の商標または登録商標です。

◆ 安全に関するシンボルマーク

オプションカードの配線・設定，操作をする前に，本取扱説明書をよくお読みください。オプションカードは，本取扱説明書の記載内容と現地の規格に従って設置してください。

以下のシンボルマークは，本取扱説明書内での安全に関する重要な記載を示すために使用されます。これらの注意事項をお守り頂けない場合は，死亡または重傷につながる可能性や，本製品や関連機器及びシステムの破損につながるおそれがあります。

⚠ 危険

取扱いを誤った場合に，死亡または重傷につながる危険が生じる可能性があり，その危険の切迫度が高いことが想定されます。

⚠ 警告

取扱いを誤った場合に，死亡または重傷につながる危険が生じる可能性があります。

⚠ 注意

取扱いを誤った場合に，軽傷を受ける危険が生じる可能性があります。

重要

取扱いを誤った場合に，物的損害が発生するおそれがあります。

■ 安全上のご注意

一般注意事項

- 取扱説明書に掲載している図解は，細部を説明するために，カバーまたは安全のための遮へい物を取り外した状態で描かれている場合があります。この製品を運転するときは，必ず規定どおりのカバーや遮へい物を元通りに戻し，取扱説明書に従って運転してください。
- 取扱説明書に掲載している図は，代表事例であり，お届けした製品と異なる場合があります。
- 取扱説明書は，製品の改良や仕様変更，及び取扱説明書自身の使いやすさの向上のために適宜変更することがあります。
- 取扱説明書を注文される場合は，当社代理店または取扱説明書の裏表紙に記載している最寄りの当社営業所に，表紙の資料番号を連絡してください。

⚠ 危険

本取扱説明書に記載された，安全にかかわるすべての情報にご留意ください。

警告事項をお守り頂けない場合は，死亡または重傷につながるおそれもありますので，ご留意ください。

貴社または貴社の顧客において，本取扱説明書の記載内容を守らないことにより生じた，傷害や機器の破損に対して，当社はいっさいの責任を負いかねます。

重要

インバータやオプションカードの内部の回路を変更しないでください。

インバータ，またはオプションカードが破損するおそれがあります。貴社および貴社顧客において製品の改造がなされた場合は当社の保証外とさせて頂きます。

輸送・設置時の木質梱包財（木枠，合板，パレットなど含む）の消毒・除虫処理についてのご注意

梱包用木質材料の消毒・除虫が必要な場合は，必ずくん蒸以外の方法を採用してください。
例：熱処理（材心温度 56°C 以上で 30 分間以上）

くん蒸処理をした木質材料にて電気製品（単体あるいは機械などに搭載したもの）を梱包した場合，そこから発生するガスや蒸気により電子部品が致命的なダメージを受けることがあります。特にハロゲン系消毒剤（フッ素・塩素・臭素・ヨウ素など）はコンデンサ内部の腐食の原因となります。

また，梱包後に全体を処理する方法ではなく，梱包前の材料の段階で処理してください。

2 製品の概要

◆ 本製品について

本製品は，当社製インバータをオープンフィールドネットワーク DeviceNet に接続し，上位装置とのデータ通信を可能にするためのオプションカードです。

DeviceNet は，産業用機器（リミットスイッチ，光電センサ，モータスタータ，プロセスセンサ，押しボタンスイッチ，インバータなど）及び制御機器（コントローラ，パソコンなど）をネットワークに接続するための通信プロトコルです。DeviceNet はシンプルなネットワーキングソリューションです。産業用オートメーション機器の配線や設置にかかるコストと時間を節約し，複数のベンダによる同種の構成要素に相互互換性を持たせることを可能とします。

DeviceNet はオープンなネットワーク規格です。

インバータにオプションカードを装着することで，DeviceNet マスタから次の操作ができます。

- インバータの運転／停止
- インバータの運転状況のモニタ
- インバータのパラメータの設定変更／参照

図 1 DeviceNet 認証ロゴマーク

◆ 対応するインバータ

本オプションカードは，以下のインバータに対応しています。

表 1 対応するインバータ

インバータ	形式
A1000	すべて
L1000A	すべて
U1000	すべて
U1000L	すべて

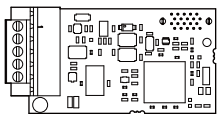
3 製品が届いたら

製品がお手元に届きましたら，以下の項目を確認してください。

- オプションカードに傷や汚れが付いていないか，外観を点検してください。
  製品搬送時の損傷は当社の保証範囲外とさせて頂きます。製品に損傷があった場合は，直ちに運送業者にご連絡ください。
- ご注文通りの製品かどうか，基板に印刷している形式「SI-N3」を確認してください。印刷場所については図 2 を参照してください。
- 製品に不具合がありましたら，直ちにご購入いただいた代理店または当社の営業所へご連絡ください。

◆ 梱包内容の確認

表 2 梱包内容

梱包品	オプションカード	リード線 (接地用)	ねじ (M3)	LED ラベル	取扱説明書
–					
数量	1	1	3	1	1

◆ 必要な工具

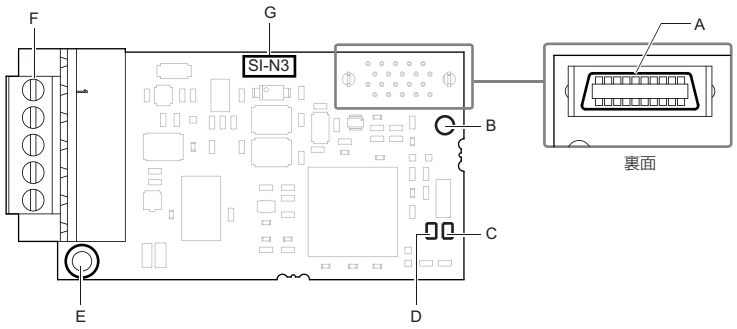
オプションカードをインバータに取付けるときには，以下の工具 が必要です。

- ドライバ ⊕ (M3)
- ドライバ ⊖ (先端部厚さ：0.4 mm，先端幅：2.5 mm)
- ニッパ
- やすり，または紙やすり

(注) 通信ケーブル側のコネクタをお客様が作成される場合，別途工具が必要になります。

4 各部の名称

◆ オプションカード



A – インバータ接続用コネクタ (CN5)
B – 取付穴
C – LED (MS) <1>
D – LED (NS) <1>
E – 接地端子（取付穴） <2>
F – 端子台 CN1
G – 基板形式

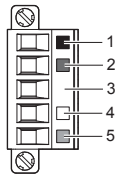
<1> LED の表示内容については，「LED 表示」（10 ページ）を参照してください。
<2> オプションカード取付時に，必ず同梱のリード線（接地用）を接続してください。

図 2 オプションカード

◆ 端子台 CN1

端子台が，基板に付属されています。この端子台を使用して，オプションカードを DeviceNet ネットワークに接続します。

表 3 端子台の詳細

図	ピン番号	端子色	記号	詳細
	1	黒	V-	通信電源 GND
	2	青	CAN_L	通信データ Low 側
	3	–	Shield	シールド線
	4	白	CAN_H	通信データ High 側
	5	赤	V+	通信電源 DC24 V

◆ LED 表示

オプションカードには 2 種類の LED があります。

• MS（モジュールステータス）

• NS（ネットワークステータス）

電源投入後，自己診断（約 2 秒）を行います。
その後，表 4 の動作状態で LED が点灯／点滅します。

自己診断中の LED 表示の組合せについては，表 5 を参照してください。

表 4 LED 表示

LED の名称	表示		動作状態	詳細（主な異常）
	色	状態		
MS （モジュールステータス）	消灯		電源 OFF	電源が供給されていない
	緑	点灯	動作中	正常に動作している
	緑	点滅	スタンバイ中	設定に不備や誤りがあり，調整が必要である • 通信速度の設定間違い • MAC ID の重複
	赤	点灯	回復不可能な異常	回復不可能な異常が発生している 電源を遮断し再投入しても回復しない場合，オプションカードの交換が必要となる場合がある
	赤	点滅	回復可能な異常	回復可能な異常が発生している
	赤／緑	点滅	セルフテスト中	自己診断テスト中である
NS （ネットワークステータス）	消灯		電源 OFF ／オフライン	オンラインになっていない • 重複 MAC ID テストが完了していない • 電源が供給されていない
	緑	点灯	オンラインかつ接続中	オンラインかつコネクションが確立されている • 他ノードとの間に 1 つ以上のコネクションが確立されている
	緑	点滅	オンラインだが未接続	オンラインだがコネクションがまったく確立されていない • 重複 MAC ID テストを完了したが，他ノードとの間にコネクションがない
	赤	点灯	リンク異常	通信デバイスの異常が発生している • ネットワーク上で通信不能となるようなエラーが検出された（重複 MAC ID またはバスオフ）
	赤	点滅	コネクションタイムアウト	1 つ以上のコネクションがタイムアウト状態である
	赤／緑	点滅	通信異常	特定の通信異常 • ネットワークアクセスエラーを検出し通信異常状態に入った • その後，Identify communication fault リクエストを受信した

■ 電源投入直後の LED テスト

電源投入時，LED テストが行われます。LED テストが行われた後，準備が完了となり，LED は表 4 に示す状態になります。

表 5 電源投入直後の LED ランプの点灯シーケンス

順序	MS (Module Status)	NS (Network Status)	点灯時間 (ms)
1	緑	消灯	250
2	赤	消灯	250
3	緑	緑	250
4	緑	赤	250
5	緑	消灯	–

5 取付けと配線

◆ 安全上のご注意

⚠ 危険

感電防止のために

オプションカードを接続するときは，事前にインバータの電源をお切りください。

取扱いを誤った場合は，感電のおそれがあります。

インバータに記載された時間内はフロントカバー，ターミナルカバーを取り外さないでください。作業前にすべての表示灯が消灯し，主回路直流電圧が安全なレベルになったことを確認してください。電源を切っても，インバータの内部コンデンサに電圧が残存しています。

⚠ 警告

感電防止のために

インバータのフロントカバーを外したまま，運転しないでください。

取扱いを誤った場合は，感電のおそれがあります。

本取扱説明書に掲載している図解は，細部を説明するために，カバーまたは安全のための遮へい物を取り外した状態で描かれている場合があります。この製品を運転するときは，必ず規定どおりのカバーや遮へい物を元通りに戻し，取扱説明書に従って運転してください。

電気工事の専門家以外は，保守・点検・部品交換をしないでください。

感電のおそれがあります。

配線・設定，操作は，オプションカードの設置，調整，修理に詳しい人が行ってください。

インバータの通電中は，通信基板に触れないでください。

取扱いを誤った場合は，感電のおそれがあります。

ケーブルは傷つけたり，無理なストレスをかけたり，重たいものを載せたり，挟み込んだりしないでください。

感電のおそれがあります。

火災防止のために

端子ねじは指定された締め付けトルクで締め付けてください。

主回路電線の配線接続部に緩みがあると，電線接続部のオーバーヒートにより火災のおそれがあります。

重要

機器破損防止のために

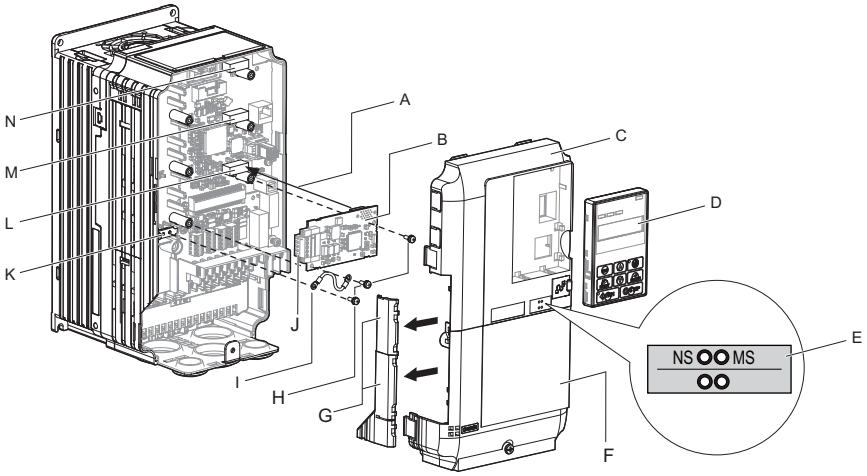
オプションカードを扱うときは，静電気 (ESD) 対策の決められた手順に従ってください。
取扱いを誤ると，静電気によって，基板上の回路が破損するおそれがあります。
インバータの電圧出力中は，電源を外さないでください。
取扱いを誤ると，インバータが破損するおそれがあります。
破損した機器を運転しないでください。
さらに機器の破損が進行するおそれがあります。
明らかな破損や紛失した部品がある機器を接続したり，操作しないでください。
端子ねじは指定された締め付けトルクで締め付けてください。
端子台が破損するおそれがあります。
配線時には，指定品でないケーブルを使用しないでください。
動作不良の原因となります。
当社の推奨するケーブルを使用してください。
コネクタはしっかりと挿入してください。
機器の誤動作・破損の原因となります。
インバータとその他の機器の配線が完了したら，すべての配線が正しいかどうか確認してください。
配線を誤ると，オプションカードが破損するおそれがあります。

◆ 取付けの前に

（注） 詳細については，各インバータの取扱説明書を参照してください。

オプションカードを取付ける前に，必ずインバータの端子台の配線を行ってください。オプションカード接続前にインバータが正常に動作するか確認してください。インバータの接続・配線に際しては，インバータの取扱説明書を参照してください。

インバータと各部品の展開図を図 3 に示します。



A – 接続コネクタ (CN5) を差し込む。
B – オプションカード
C – フロントカバー
D – オペレータ
E – LED ラベル
F – ターミナルカバー
G – ケーブル配線スペースカバー（切り取り可能）
H – ねじ
I – リード線
J – 端子台
K – インバータ側接地端子 (FE)
L – 接続コネクタ CN5-A
M – 接続コネクタ CN5-B
N – 接続コネクタ CN5-C

図 3 各部の名称（例：CIMR-AA2A□）

◆ オプションカードの取付け

以下の手順に従ってオプションカードを取付けてください。

（注） オペレータ，カバー類の取り外し・取付けの詳細は，各インバータの取扱説明書を参照してください。

危険！感電防止のために。インバータに記載された時間内はフロントカバー，ターミナルカバーを取り外さないでください。作業前にすべての表示灯が消灯し，主回路直流電圧が安全なレベルになったことを確認してください。電源を切っても，インバータの内部コンデンサに電圧が残存しています。

1. **インバータの主回路電源を遮断後，インバータに記載された時間以上待ってからオペレータ** (D)**，フロントカバー** (C)**，ターミナルカバー** (F) **を取り外します。フロントカバー，ターミナルカバー，オペレータの取り外し・取付けについては，オプションカードを取付けるインバータの取扱説明書を参照してください。**

重要：機器破損防止のために。オプションカードを扱うときは，静電気 (ESD) **対策の決められた手順に従ってください。取扱いを誤ると，静電気によって，基板上の回路が破損するおそれがあります。**

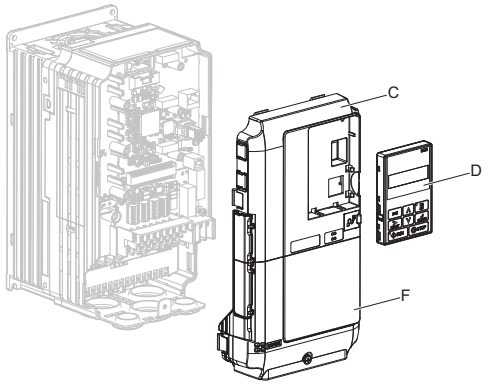


図 4 オペレータ，フロントカバー，ターミナルカバーの取り外し

2. **フロントカバー** (C) **とオペレータを取り外した状態で，**LED **ラベル** (E) **をフロントカバー下部の図に示す位置に貼り付けてください。**

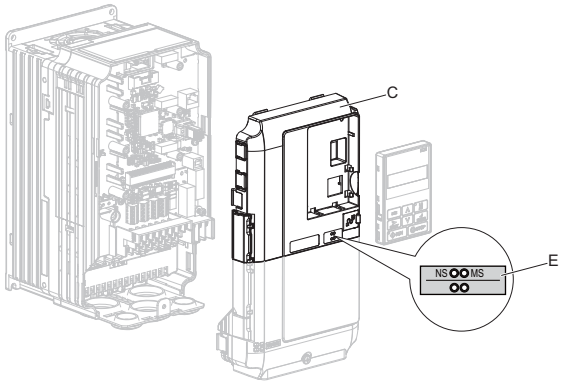


図 5 LED ラベルの貼り付け

3. オプションカード (B) をインバータの CN5-A コネクタ (L) に接続し，同梱のねじ (H) で固定してください。

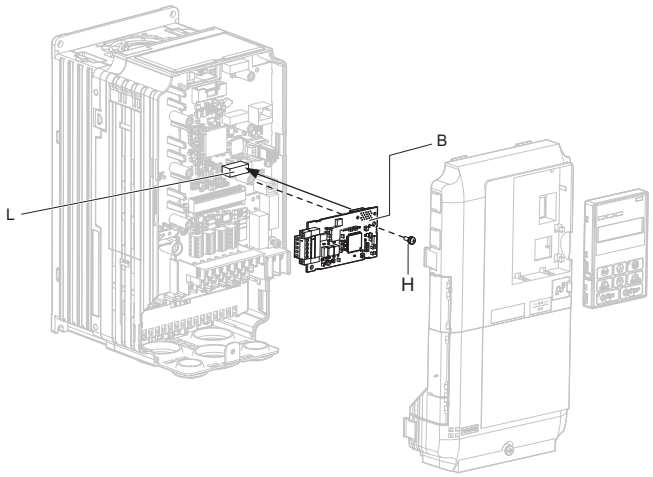


図 6 オプションカードの取付け

4. リード線 (I) を同梱のねじ (H) でオプションカードの接地端子（取付穴）に接続し，もう一方をインバータの接地端子 (K) に接続してください。

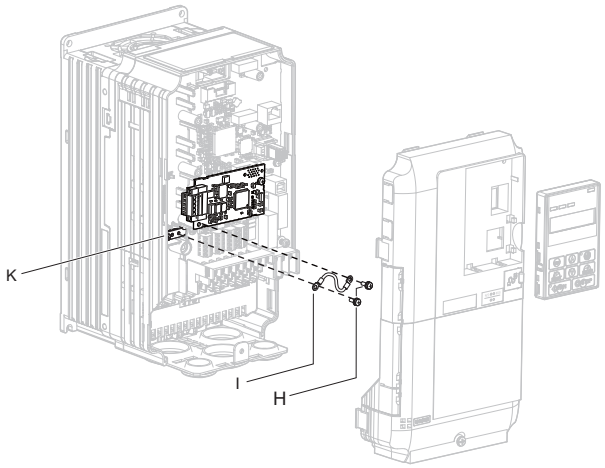


図 7 リード線の接続

（注） インバータ側の接地端子には 2 つしかねじ穴がありません。オプションカードを 3 枚取付ける場合は，リード線の端子を重ねて接続してください。

5. DeviceNet 専用ケーブルを選定します。ケーブル長の詳細については，「ケーブルの配線長」（73 ページ）を参照してください。ケーブルの仕様，お問い合わせ先については，ODVA のホームページを参照してください。
ODVA ホームページ　http://www.odva.org/
また，終端抵抗 (121 Ω，±1%，1/4W) を幹線の両端に取付けてください。終端抵抗の詳細については，ODVA のホームページを参照してください。

6. 図 8 のとおりに DeviceNet 専用ケーブルを末端処理してください。

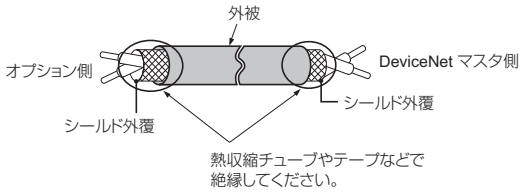


図 8 シールド線の端末処理

7. 図 9 のとおりにオプションカードにケーブルを接続します。端子台 CN1 のプラグをソケットに取付ける際は，プラグの左右の取付けねじがきちんと締まっていることを確認してください。（締め付けトルク：0.5 ～ 0.6 N・m）
また，すべてのケーブルが確実に固定され，ケーブルの被覆が端子台の挿入部に噛み込んでいないことを確認してください。はみ出している心線はすべて切断してください。

警告！端子ねじは指定された締め付けトルクで締め付けてください。配線接続部に緩みがあると，電線接続部のオーバヒートにより火災のおそれがあります。また，指定した以上の締め付けトルクでの締め付けは，機器の誤作動・破損，または火災の原因になります。

重要：シールド線は他の信号線や機器に接触しないように，熱収縮チューブやテープなどで絶縁してください。絶縁を怠ると，回路の短絡によりオプションカードまたはインバータの破損の原因になります。

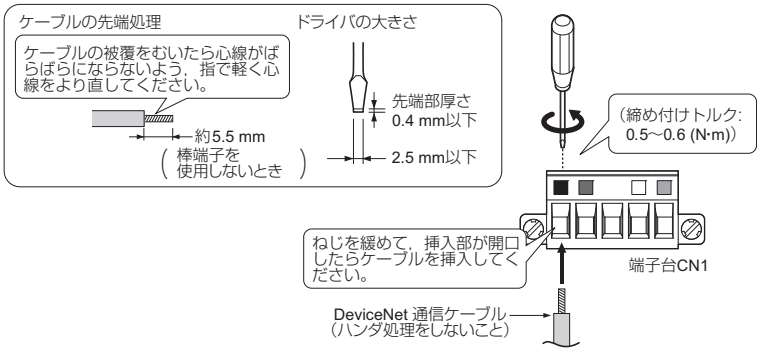
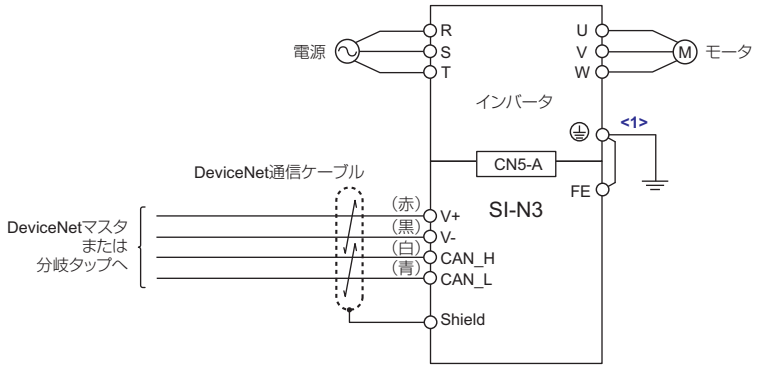


図 9 通信ケーブルの配線

配線図

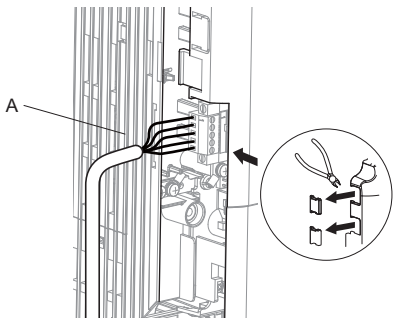


<1> オプションカードの FE 端子は付属のリード線を使用し，必ずインバータの接地端子と接続してください。

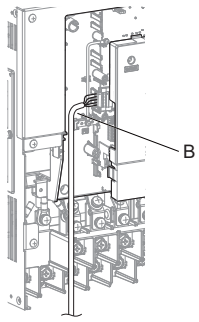
図 10 オプションカードの接続例

8. ケーブルの配線を行います。
配線経路はインバータにより異なります。インバータ内部に十分な配線スペースがない場合は，インバータのフロントカバー左側のケーブル配線スペースカバー (G) をニッパなどで切り取り，図 11 (A) のようにケーブルをインバータの外に出して配線してください。切り口でケーブルが傷つくことがないように切断面を紙やすりなどで処理してください。
インバータ内部に配線スペースがある場合は，図 11 (B) のようにインバータ内にケーブルを配線してください。詳細については，インバータのテクニカルマニュアルを参照してください。

（注） 通信ケーブルは，主回路配線や他の動力線，電力線と分離して配線してください。



A – フロントカバー左側面のケーブル配線用スペースから外に出して配線 <1>



B – インバータ内部の配線スペースを利用して配線

<1> ケーブルを外に出して配線する場合は，閉鎖壁掛形として使用することはできません。

図 11 ケーブルの配線方法

9. ケーブルを接続したら，オプションカードの接続を再確認してください。

10. フロントカバー (C)，ターミナルカバー (F) 及びオペレータ (D) をインバータに取付けます。

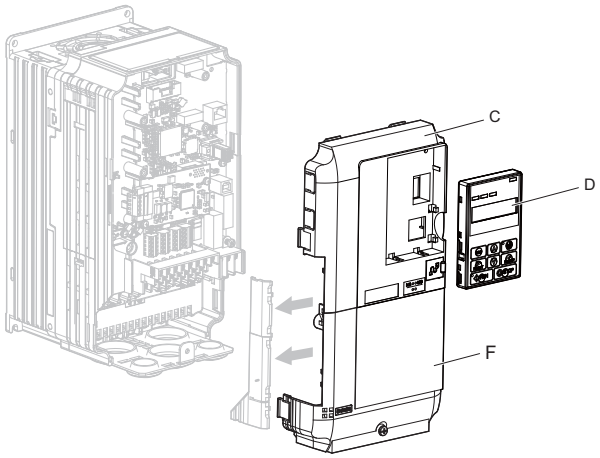


図 12 フロントカバー，ターミナルカバー及びオペレータの取付け

（注） カバーを閉じることで，ケーブルに過大な力がかからないように配慮して配線してください。また，カバーでケーブルをはさみ込まないように注意してください。

11. 表 7 のパラメータを設定します。

◆ MAC ID の設定方法

■ パラメータ F6-50（MAC ID の設定）

設定範囲：0 ～ 64

MAC ID はパラメータ F6-50 で設定します。MAC ID の設定範囲は 0 ～ 63 となります。それ以外の MAC ID はネットワークで設定することができません。

F6-50 に設定した MAC ID を有効にするためには，インバータ電源の再投入が必要です。

◆ 通信速度の設定

通信速度はパラメータ F6-51 で設定します。設定可能な通信速度は 125 kbps，250 kbps，500 kbps です。

表 6 パラメータ F6-51（通信速度）の設定

内容	設定値
125 kbps	0
250 kbps	1
500 kbps	2
ネットワークから設定	3
自動検出	4

■ 通信速度の自動検出 (F6-51=4)

通信速度を自動的に検出する場合は，F6-51 を 4 に設定してください。これにより，オプションカードがネットワークに合わせた適切な通信速度を検出し，自動設定します。

（注） 通信速度を自動検出する場合は，2 つ以上のノードが DeviceNet ネットワークに接続されている必要があります。自動検出に失敗した場合は，インバータのオペレータに “bUS” が表示されます。また，オプションカードの LED の NS が消灯し，MS が点滅（緑）の状態となります。

◆ EDS ファイル

SI-N3 を取付けたインバータの通信を簡単に実行するには，EDS ファイルを当社の製品・技術情報サイト (http://www.e-mechatronics.com/) からダウンロードしてください。

（注） EDS ファイルは，安川インバータ 1000 シリーズオプション SI-N3 を対象としたものをダウンロードしてください。誤った EDS ファイルをダウンロードした場合は，本製品はネットワーク内のスレーブとして動作しません。

6 関連するパラメータ

オプションカードを使用する際に関連のあるパラメータを以下に示します。通信を開始する前に，すべてのパラメータの設定が正しいか確認してください。

表 7 関連するパラメータ

No.（MEMOBUS レジスタ）	名称	設定範囲	設定範囲
b1-01 (180H) <1>	周波数指令選択 1	周波数指令の入力方法を選択します。 0: オペレータ 1: 制御回路端子（アナログ入力） 2: MEMOBUS 通信 3: オプションカード 4: パルス列入力	出荷時設定：1 範囲：0 ～ 4
b1-02 (181H) <1>	運転指令選択 1	運転指令の入力方法を選択します。 0: オペレータ 1: 制御回路端子（シーケンス入力） 2: MEMOBUS 通信 3: オプションカード	出荷時設定：1 範囲：0 ～ 3
F6-01 (3A2H)	bUS（オプション通信異常）検出時の動作選択	オプションカード通信エラー (bUS) が検出されたときの停止方法を選択します。 0: 減速停止（C1-02 の減速時間で減速停止） 1: フリーラン停止 2: 非常停止（C1-09 の非常停止時間で減速停止） 3: 運転継続 <2> 4: d1-04 で運転継続 <2> <3> 5: 減速停止（自動復帰）<3>	出荷時設定：1 範囲：0 ～ 5
F6-02 (3A3H)	EF0（通信オプションカードからの外部異常入力）の検出条件	通信オプションカードからの外部異常入力 (EF0) が検出される条件を選択します。 0: 常時検出 1: 運転中検出	出荷時設定：1 範囲：0，1
F6-03 (3A4H)	EF0（通信オプションカードからの外部異常入力）検出時の動作選択	通信オプションカードからの外部異常入力 (EF0) が検出されたときの停止方法を選択します。 0: 減速停止 1: フリーラン停止 2: 非常停止 3: 運転継続 <2>	出荷時設定：1 範囲：0 ～ 3
F6-06 (3A7H) <4>	通信オプションからのトルク指令／トルクリミット選択	0: 伝送からのトルク指令／トルクリミットは無効 1: 伝送からのトルク指令／トルクリミットは有効 <5>	出荷時設定：0 範囲：0，1
F6-07 (3A8H)	NetRef/ComRef 選択時の多段速指令有効 / 無効切替	0: 多段速指令無効（F7 互換モード） 1: 多段速指令有効（V7 互換モード）	出荷時設定：0 範囲：0，1
F6-08 (36AH)	通信パラメータリセット	A1-03（イニシャライズ）を実行したときの，F6-□□/F7-□□ の初期化動作の選択をします。 0: F6-□□/F7-□□ は A1-03 により初期化されない 1: F6-□□/F7-□□ は A1-03 により初期化される （注）本パラメータ F6-08 はインバータの初期化に影響されません。	出荷時設定：0 範囲：0，1
F6-50 (3C1H) <6> <7>	DeviceNet MAC ID	MAC ID を設定します。	出荷時設定：0 最小値：0 最大値：64
F6-51 (3C2H) <7>	DeviceNet 通信速度	0：125 kbps 1：250 kbps 2：500 kbps 3：ネットワークから設定 4：自動検出	出荷時設定：0 範囲：0 ～ 4
F6-52 (3C3H) <8>	DeviceNet PCA 設定	DeviceNet マスタからインバータへ送られるデータのフォーマットを設定します。	出荷時設定：21 最小値：0 最大値：255
F6-53 (3C4H) <8>	DeviceNet PPA 設定	インバータから DeviceNet マスタへ送られるデータのフォーマットを設定します。	出荷時設定：71 最小値：0 最大値：255
F6-54 (3C5H) <7>	DeviceNet アイドルモード時の異常検出	アイドルモード時に異常を検出するかを選択します。 0：検出あり 1：検出なし	出荷時設定：0 範囲：0，1
F6-55 (3C6H)	DeviceNet 現在有効な通信速度	（読み出し専用） 現在有効な通信速度をオペレータから確認するためのパラメータです。 0：125 kbps 1：250 kbps 2：500 kbps	出荷時設定：0 範囲：0 ～ 2
F6-56 (3D7H)	DeviceNet 速度スケール	DeviceNet の 速度スケールを設定します。	出荷時設定：0 最小値：-15 最大値：15
F6-57 (3D8H)	DeviceNet 電流スケール	DeviceNet の 電流スケールを設定します。	出荷時設定：0 最小値：-15 最大値：15

No.（MEMOBUS レジスタ）	名称	設定範囲	設定範囲
F6-58 (3D9H)	DeviceNet トルクスケール	DeviceNet の トルクスケールを設定します。	出荷時設定：0 最小値：-15 最大値：15
F6-59 (3DAH)	DeviceNet 電力スケール	DeviceNet の電力スケールを設定します。	出荷時設定：0 最小値：-15 最大値：15
F6-60 (3DBH)	DeviceNet 電圧スケール	DeviceNet の電圧スケールを設定します。	出荷時設定：0 最小値：-15 最大値：15
F6-61 (3DCH)	DeviceNet タイムスケール	DeviceNet のタイムスケールを設定します。	出荷時設定：0 最小値：-15 最大値：15
F6-62 (3DDH)	DeviceNet ハートビート	DeviceNet のハートビートを設定します。	出荷時設定：0 最小値：0 最大値：10
F6-63 (3DEH)	DeviceNet ネットワークから設定された MAC ID	（読み出し専用） 現在有効な MAC ID をオペレータから確認するためのパラメータです。	出荷時設定：0 最小値：0 最大値：63
F6-64 (3DFH) <8>	Dynamic Output Assembly 109 Programmable Output 1 (DOA109 1)	MEMOBUS レジスタに書き込む Configurable Output 1 を設定します。	出荷時設定：0x0000 最小値：0x0000 最大値：0xFFFF
F6-65 (3E0H) <9>	Dynamic Output Assembly 109 Programmable Output 2 (DOA109 2)	MEMOBUS レジスタに書き込む Configurable Output 2 を設定します。	出荷時設定：0x0000 最小値：0x0000 最大値：0xFFFF
F6-66 (3E1H) <9>	Dynamic Output Assembly 109 Programmable Output 3 (DOA109 3)	MEMOBUS レジスタに書き込む Configurable Output 3 を設定します。	出荷時設定：0x0000 最小値：0x0000 最大値：0xFFFF
F6-67 (3E2H) <9>	Dynamic Output Assembly 109 Programmable Output 4 (DOA109 4)	MEMOBUS レジスタに書き込む Configurable Output 4 を設定します。	出荷時設定：0x0000 最小値：0x0000 最大値：0xFFFF
F6-68 (3E3H) <9>	Dynamic Input Assembly 159 Programmable Input 1 (DIA159 1)	MEMOBUS レジスタから読み出す Configurable Input 1 を設定します。	出荷時設定：0x0000 最小値：0x0000 最大値：0xFFFF
F6-69 (3E4H) <9>	Dynamic Input Assembly 159 Programmable Input 2 (DIA159 2)	MEMOBUS レジスタから読み出す Configurable Input 2 を設定します。	出荷時設定：0x0000 最小値：0x0000 最大値：0xFFFF
F6-70 (3E5H) <9>	Dynamic Input Assembly 159 Programmable Input 3 (DIA159 3)	MEMOBUS レジスタから読み出す Configurable Input 3 を設定します。	出荷時設定：0x0000 最小値：0x0000 最大値：0xFFFF
F6-71 (3E6H) <9>	Dynamic Input Assembly 159 Programmable Input 4 (DIA159 4)	MEMOBUS レジスタから読み出す Configurable Input 4 を設定します。	出荷時設定：0x0000 最小値：0x0000 最大値：0xFFFF
U6-98 (7F8H)	オプションカードの前回の異常	オプションカードの前回の異常内容を表示します。 0: 異常なし 1: オプションカード異常 2: PLC アイドル中 3: 回復不可能な異常 1000: 通信電源の遮断 1001: 接続タイムオーバ 1002: MAC ID の重複 1003: Bus Off	範囲：0 ～ 3, 1000 ～ 1003
U6-99 (7F9H)	オプションカードの現在の異常	オプションカードの現在の異常内容を表示します。 0: 異常なし 1: オプションカード異常 2: PLC アイドル中 3: 回復不可能な異常 1000: 通信電源の遮断 1001: 接続タイムオーバ 1002: MAC ID の重複 1003: Bus Off	範囲：0 ～ 3, 1000 ～ 1003

<1> DeviceNet のマスタから DeviceNet 通信を利用してインバータの運転／停止を行う場合は，b1-02 に 3 を設定するか，アセンブリか Control Supervisor オブジェクトの Net control ビットを設定してください。周波数を設定する場合は，b1-01 に 3 を設定するか，アセンブリか AC/DC オブジェクトの Net reference ビットを設定してください。

<2> 3（運転継続）を選択すると，異常発生時にインバータ単体で運転を継続します。このため，安全を確保する別の手段（非常停止スイッチなど）を準備してください。

<3> ソフトウェアバージョン 1021 以降の A1000 に対応します。設定値 4 及び 5 が設定可能かどうかは，各インバータの取扱説明書を参照してください。

<4> A1-02（制御モードの選択）で “3：PG 付きベクトル制御 ”，“6：PM 用 PG なしアドバンスドベクトル制御 ” または “7：PM 用 PG 付きベクトル制御 ” 選択時有効になります。
この場合，d5-01（トルク制御選択）の設定によりトルク指令／トルクリミットが変わります。
d5-01=0（速度制御モード）：トルクリミット値
d5-01=1（トルク制御モード）：トルク指令値
“7：PM 用 PG 付きベクトル制御 ” の場合は，トルクリミット値となります。

<5> F6-06 に “1：伝送オプションからのトルク指令／トルクリミットは有効 ”（工場出荷設定値）を選択した場合，PLC からトルク指令／トルクリミットを設定しないとモータが回らない場合があります。

<6> MAC ID の重複設定はできません。設定する MAC ID が他のノードで設定されていないか確認してください。

<7> PCA 設定と PPA 設定が正しい組み合せでない場合，出荷時設定に変更されます。

<8> 設定を変更した場合は，電源の再投入が必要です。

<9> ソフトウェアバージョン 1111 以降のオプションカードに対応します。

7 DeviceNet のメッセージ構成

この章では，DeviceNet ネットワークでインバータを制御するための各種の方法を説明します。

◆ DeviceNet におけるインバータの設定

■ Polled コネクション設定

マスタからコマンドを受信する前に，インバータの DeviceNet Polled コネクションを下記のパラメータに設定する必要があります。

- F6-52：Polled Consuming Assembly (PCA)

  （注） インバータが受信する出力アセンブリ

- F6-53：Polled Producing Assembly (PPA)

  （注） インバータが送信する入力アセンブリ

出荷時設定では本オプションカードのコネクションパスは「DeviceNet 拡張速度制御出力／ DeviceNet 拡張速度制御入力」となっています。

Polled 通信を行いたい場合は，表 8 から一つの PCA または PPA アセンブリを選択してインバータに設定してください。

表 8 サポートしている Polled アセンブリ（PCA，PPA）

アセンブリ番号 (Hex.)	内容	種別	バイト数	参照ページ
20 (14)	DeviceNet 基本速度制御出力 DeviceNet Basic Speed Control Output	PCA	4	23
21 (15)	DeviceNet 拡張速度制御出力（出荷時設定） DeviceNet Extended Speed Control Output (Default Setting)	PCA	4	23
22 (16)	DeviceNet 速度 / トルク制御出力 DeviceNet Speed and Torque Control Output	PCA	6	24
23 (17)	DeviceNet 拡張速度 / トルク制御出力 DeviceNet Extended Speed and Torque Control Output	PCA	6	24
70 (46)	DeviceNet 基本速度制御入力 DeviceNet Basic Speed Control Input	PPA	4	40
71 (47)	DeviceNet 拡張速度制御入力（出荷時設定） DeviceNet Extended Speed Control Input (Default Setting)	PPA	4	40
72 (48)	DeviceNet 速度 / トルク制御入力 DeviceNet Speed and Torque Control Input	PPA	6	41
73 (49)	DeviceNet 拡張速度 / トルク制御入力 DeviceNet Extended Speed and Torque Control Input	PPA	6	42
100 (64)	（安川独自仕様アセンブリ）MEMOBUS メッセージ指令 MEMOBUS Message Command (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	5	25
101 (65)	（安川独自仕様アセンブリ）標準制御 Standard Control (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	25
102 (66)	（安川独自仕様アセンブリ）加減速時間 Accel/Decel Time (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	26
103 (67) <1>	（安川独自仕様アセンブリ）3 ワイヤ制御 3-Wire Control (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	4	27
104 (68) <1>	（安川独自仕様アセンブリ）3 ワイヤ制御ステータス 3-Wire Control Status (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	4	43
105 (69)	（安川独自仕様アセンブリ）動的拡張速度制御 Enhanced Speed Control, Dynamic (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	28
106 (6A)	（安川独自仕様アセンブリ）拡張制御 Enhanced Control (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	30
107 (6B)	（安川独自仕様アセンブリ）標準 DI/DO 制御 Standard DI/DO Control (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	31
108 (6C)	（安川独自仕様アセンブリ）動的拡張トルク制御 Enhanced Torque Control, Dynamic (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	32
109 (6D) <2>	Dynamic Output Assembly（安川独自仕様アセンブリ） Dynamic Output Assembly (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	33
120 (78)	（安川独自仕様アセンブリ）速度指令 1 Speed Command 1 (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	4	33
121 (79)	（安川独自仕様アセンブリ）トルク指令 1 Torque Command 1 (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	4	34
122 (7A)	（安川独自仕様アセンブリ）速度指令 2 Speed Command 2 (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	6	35
123 (7B)	（安川独自仕様アセンブリ）トルク指令 2 Torque Command 2 (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	6	36
124 (7C)	（安川独自仕様アセンブリ）動的速度制御 Speed Dynamic Assy (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	37

アセンブリ番号 (Hex.)	内容	種別	バイト数	参照ページ
125 (7D)	（安川独自仕様アセンブリ）動的トルク制御 Torque Dynamic Assy (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	38
126 (7E)	（安川独自仕様アセンブリ）速度 / トルク制御 Speed/Torque Assy (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PCA	8	39
130 (82)	（安川独自仕様アセンブリ）速度ステータス Speed Status (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	4	44
131 (83)	（安川独自仕様アセンブリ）電流ステータス Current Status (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	4	45
132 (84)	（安川独自仕様アセンブリ）速度 / 電流ステータス Current & Speed Status (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	6	46
134 (86)	（安川独自仕様アセンブリ）動的速度ステータス Speed Status Dynamic Assy (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	47
135 (87)	（安川独自仕様アセンブリ）動的電流ステータス Current Status Dynamic Assy (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	48
136 (88)	（安川独自仕様アセンブリ）トルク / 速度ステータス Torque and Speed Status (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	49
150 (96)	（安川独自仕様アセンブリ）MEMOBUS メッセージ応答 MEMOBUS Message Reply (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	5	50
151 (97)	（安川独自仕様アセンブリ）標準ステータス 1 Standard Status 1 (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	51
152 (98)	（安川独自仕様アセンブリ）標準ステータス 2 Standard Status 2 (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	52
155 (9B)	（安川独自仕様アセンブリ）拡張動的速度ステータス Enhanced Speed Status, Dynamic (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	53
156 (9C)	（安川独自仕様アセンブリ）拡張制御ステータス Enhanced Control Status (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	54
157 (9D)	（安川独自仕様アセンブリ）標準 DI/DO ステータス Standard DI/DO Status (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	55
158 (9E)	（安川独自仕様アセンブリ）拡張動的トルクステータス Enhanced Torque Status, Dynamic (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	56
159 (9F) <2>	（安川独自仕様アセンブリ）Dynamic Input Assembly Dynamic Input Assembly (Vendor Specific Yaskawa Electric (YE) Assy)	PPA	8	58

<1> ソフトウェアバージョン 1107 以降のオプションカードに対応します。
<2> ソフトウェアバージョン 1111 以降のオプションカードに対応します。

8 出力アセンブリ（インバータ：受信側 (Consumer)）

（注） 本マニュアルでは，PLC の観点からアセンブリを “ 出力アセンブリ ” と “ 入力アセンブリ ” に分類して説明します：PLC から出力されインバータが受信するアセンブリを “ 出力アセンブリ ”，インバータから出力され PLC が読み込むアセンブリを “ 入力アセンブリ ” としています。本章では，インバータが受信する “ 出力アセンブリ ” の詳細を説明しています。

◆ DeviceNet 基本速度制御出力 - 20 (0x14)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
20	0	–	–	–	–	–	異常リセット Fault Reset	–	正転 Run Fwd
	1	–							
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							

名称	内容
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 速度指令データ： 周波数指令 / 2^{SS}（SS：速度スケール） 設定範囲：0 ～ 0xFFFF 例）1024 の指令を設定する場合（速度スケール= 2） 速度指令データ= 1024 / 2^2 = 256 = 0x0100 単位は，o1-03 の設定に従います。

◆ DeviceNet 拡張速度制御出力 - 21 (0x15)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
21	0	–	NetRef NetRef	NetCtrl NetCtrl	–	–	異常リセット Fault Reset	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	–							
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							

名称	内容
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
NetCtrl NetCtrl	ネットワークからの運転指令 0：b1-02 で設定された運転指令 1：ネットワークからの運転指令
NetRef NetRef	ネットワークからの速度指令 0：b1-01 で設定された速度指令 1：ネットワークからの速度指令
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 速度指令データ： 周波数指令 /2^{SS}（SS：速度スケール） 設定範囲：0 ～ 0xFFFF 例）1024 の指令を設定する場合（速度スケール= 2） 速度指令データ= 1024 / 2^2 = 256 = 0x0100 単位は，o1-03 の設定に従います。

◆ DeviceNet 速度／トルク制御出力 - 22 (0x16)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
22	0	–	–	–	–	–	異常リセット Fault Reset	–	正転 Run Fwd
	1	–							
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							
	4	トルク指令／トルクリミット（下位バイト） Torque Reference/Torque Limit (Low Byte)							
	5	トルク指令／トルクリミット（上位バイト） Torque Reference/Torque Limit (High Byte)							

名称	内容
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 速度指令データ： 周波数指令 / 2^{SS} （SS：速度スケール） 設定範囲：0 ～ 0xFFFF 例）1024 の指令を設定する場合（速度スケール= 2） 速度指令データ= 1024 / 2^2 = 256 = 0x0100 単位は，o1-03 の設定に従います。
トルク指令／トルクリミット Torque Reference/Torque Limit	トルク指令／トルクリミット インバータのトルク指令／トルクリミットを設定します。設定単位は [0.1%] 固定です。 インバータがトルク制御 (d5-01 = 1) の場合は，トルク指令として機能します。 インバータが速度制御 (d5-01 = 0) の場合は，トルクリミットとして機能します。 F6-06 = 0 の場合は，トルク指令 / トルクリミットは無効となります。

◆ DeviceNet 拡張速度／トルク制御出力 - 23 (0x17)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
23	0	–	NetRef NetRef	NetCtrl NetCtrl	–	–	異常リセット Fault Reset	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	–							
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							
	4	トルク指令／トルクリミット（下位バイト） Torque Reference/Torque Limit (Low Byte)							
	5	トルク指令／トルクリミット（上位バイト） Torque Reference/Torque Limit (High Byte)							

名称	内容
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
NetCtrl NetCtrl	ネットワークからの運転指令 0：b1-02 の設定に従う 1：ネットワークからの運転指令を有効とする
NetRef NetRef	ネットワークからの速度指令 0：b1-01 の設定に従う 1：ネットワークからの速度指令を有効とする
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 速度指令データ： 周波数指令 × 2^{SS}（SS：速度スケール） 設定範囲：0 ～ 0xFFFF 例）1024 の指令を設定する場合（速度スケール= 2） 速度指令データ= 1024 × 2^2 = 4096 = 0x1000 単位は，o1-03 の設定に従います。
トルク指令／トルクリミット Torque Reference/Torque Limit	トルク指令／トルクリミット インバータのトルク指令／トルクリミットを設定します。設定単位は [0.1%] 固定です。 インバータがトルク制御 (d5-01 = 1) の場合は，トルク指令として機能します。 インバータが速度制御 (d5-01 = 0) の場合は，トルクリミットとして機能します。 F6-06 = 0 の場合は，トルク指令 / トルクリミットは無効となります。

◆（安川独自仕様アセンブリ）MEMOBUS メッセージ指令 - 100 (0x64)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
100	0	ファンクションコード　Function Code							
	1	レジスタ番号（上位バイト）　Register Number (High Byte)							
	2	レジスタ番号（下位バイト）　Register Number (Low Byte)							
	3	レジスタデータ（上位バイト）　Register Data (High Byte)							
	4	レジスタデータ（下位バイト）　Register Data (Low Byte)							

（注） アセンブリ番号 100 と 150 は対になっています。

名称	内容
ファンクションコード Function Code	MEMOBUS ファンクションコード 「ファンクションコード対照表」（25 ページ）を参照してください。
レジスタ番号 Register Number	MEMOBUS レジスタ番号
レジスタデータ Register Data	MEMOBUS レジスタデータ

表 9 ファンクションコード対照表

ファンクションコード	MEMOBUS ファンクション
0x00	未実行
0x03	レジスタの読み出し
0x10	レジスタの書き込み

（注）「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データ一覧」を参照してください。

◆（安川独自仕様アセンブリ）標準制御 - 101 (0x65)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
101	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	–	–	–	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	回転速度指令（下位バイト）　Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト）　Speed Reference (High Byte)							
	4	トルク指令／トルクリミット（下位バイト）　Torque Reference/Torque Limit (Low Byte)							
	5	トルク指令／トルクリミット（上位バイト）　Torque Reference/Torque Limit (High Byte)							
	6	トルク補償（下位バイト）　Torque Compensation (Low Byte)							
	7	トルク補償（上位バイト）　Torque Compensation (High Byte)							

出力インスタンス	バイト
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON

出力インスタンス	バイト
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：M1/M2　OFF 1：M1/M2　ON 本機能は，H2-01 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：P1　OFF 1：P1　ON 本機能は，H2-02 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：P2　OFF 1：P2　ON 本機能は，H2-03 に F が設定されている場合のみ有効です。
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
トルク指令／トルクリミット Torque Reference/Torque Limit	トルク指令／トルクリミット インバータのトルク指令／トルクリミットを設定します。設定単位は [0.1%] 固定です。 インバータがトルク制御 (d5-01 = 1) の場合は，トルク指令として機能します。 インバータが速度制御 (d5-01 = 0) の場合は，トルクリミットとして機能します。 F6-06 = 0 の場合は，トルク指令 / トルクリミットは無効となります。
トルク補償 Torque Compensation	トルク補償 インバータのトルク補償を設定します。 設定単位は [0.1%] 固定です

◆（安川独自仕様アセンブリ）加減速時間 - 102 (0x66)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
102	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	–	–	–	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							
	4	加速時間 1（下位バイト） Acceleration Time 1 (Low Byte)							
	5	加速時間 1（上位バイト） Acceleration Time 1 (High Byte)							
	6	減速時間 1（下位バイト） Deceleration Time 1 (Low Byte)							
	7	減速時間 1（上位バイト） Deceleration Time 1 (High Byte)							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転指令
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON

パラメータ	データ
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：M1/M2　OFF 1：M1/M2　ON 本機能は，H2-01 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：P1　OFF 1：P1　ON 本機能は，H2-02 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：P2　OFF 1：P2　ON 本機能は，H2-03 に F が設定されている場合のみ有効です。
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
加速時間 1 Acceleration Time 1	加速時間 1 (C1-01) 単位は，C1-10 の設定に従います。 単位は，時間スケール TS には影響されません。
減速時間 1 Deceleration Time 1	減速時間 1 (C1-02) 単位は，C1-10 の設定に従います。 単位は，時間スケール TS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）3 ワイヤ制御 - 103 (0x67)

（注） ソフトウェアバージョン 1107 以降のオプションカードに対応します。

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
103	0	–	–	回転方向 Direction		異常リセット Fault Reset	–	開始 Start	停止 Stop
	1	–	回転速度指令選択 Reference Selection			–	–	–	–
	2	回転速度指令（下位バイト）　Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト）　Speed Reference (High Byte)							

名称	内容
停止 Stop	停止指令 0：指令なし 1：停止指令
開始 Start	開始指令 0：指令なし 1：開始指令
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
回転方向 Direction	回転方向指令 表 10 を参照してください。
回転速度指令選択 Reference Selection	回転速度指令選択 表 11 を参照してください。
回転速度指令 Speed Reference	回転速度指令 インバータの速度指令を設定します。 速度指令データ： 周波数指令 / 2^{SS}（SS：速度スケール） 設定範囲：0 ～ 0xFFFF 例）1024 の指令を設定する場合（速度スケール = 2） 速度指令データ = 1024 / 22 = 256 = 0x0100 単位は，o1-03 の設定に従います。

表 10 回転方向指令

回転方向	Bit 5	Bit 4
変更なし	0	0
正転	0	1
逆転	1	0
変更なし	1	1

表 11 回転速度指令選択

回転速度指令権	Bit 6	Bit 5	Bit 4
指令なし 回転速度指令（バイト 2，3）無効	0	0	0
アナログ入力 A2	0	0	1
ネットワーク（バイト 2，3）	0	1	0
プリセット 3（d1-03 の設定値）	0	1	1
プリセット 4（d1-04 の設定値）	1	0	0
プリセット 5（d1-05 の設定値）	1	0	1
プリセット 6（d1-06 の設定値）	1	1	0
プリセット 7（d1-07 の設定値）	1	1	1

◆（安川独自仕様アセンブリ）動的拡張速度制御 - 105 (0x69)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
105	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	–	ファンクション コード 上位ビット Function Code High Bit	ファンクション コード 下位ビット Function Code Low Bit	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							
	4	レジスタ番号（下位バイト） Register Number (Low Byte)							
	5	レジスタ番号（上位バイト） Register Number (High Byte)							
	6	レジスタデータ（下位バイト） Register Data (Low Byte)							
	7	レジスタデータ（上位バイト） Register Data (High Byte)							

名称	内容
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
ファンクションコード Function Code	MEMOBUS ファンクションコード 「ファンクションコード対照表」（29 ページ）を参照してください。

名称	内容
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：M1/M2　OFF 1：M1/M2　ON 本機能は，H2-01 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：P1　OFF 1：P1　ON 本機能は，H2-02 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：P2　OFF 1：P2　ON 本機能は，H2-03 に F が設定されている場合のみ有効です。
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
レジスタ番号 Register Number	MEMOBUS レジスタ番号 <1>
レジスタデータ Register Data	MEMOBUS レジスタデータ

<1> レジスタ番号 0x0001，0x0002，および 0x0009 は使用できません。

（注） アセンブリ番号 105 と 155 は対になっています。

表 12 ファンクションコード対照表

ファンクションコード 上位ビット – 下位ビット	MEMOBUS ファンクション
0 0	未実行
1 0	レジスタの読み出し
0 1	レジスタの書き込み
1 1	未実行

（注）「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データ一覧」を参照してください。

◆（安川独自仕様アセンブリ）拡張制御 - 106 (0x6A)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
106	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	–	–	–	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							
	4	–							
	5	–							
	6	–							
	7	–							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：- 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：- 1：異常リセット
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：M1/M2　OFF 1：M1/M2　ON 本機能は，H2-01 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：P1　OFF 1：P1　ON 本機能は，H2-02 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：P2　OFF 1：P2　ON 本機能は，H2-03 に F が設定されている場合のみ有効です。
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）標準 DI/DO 制御 - 107 (0x6B)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
107	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	–	–	–	–	–	–	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	–	–	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	–	–	–
	3	–	–	–	–	–	–	–	–
	4	アナログ出力 1（下位バイト） Analog Output 1 (Low Byte)							
	5	アナログ出力 1（上位バイト） Analog Output 1 (High Byte)							
	6	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	7	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：M1/M2　OFF 1：M1/M2　ON 本機能は，H2-01 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：P1　OFF 1：P1　ON 本機能は，H2-02 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：P2　OFF 1：P2　ON 本機能は，H2-03 に F が設定されている場合のみ有効です。
アナログ出力 1 Analog Output 1	アナログ出力 FM 本機能は，H4-01 に 000 が設定されている場合のみ有効です。
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）動的拡張トルク制御 - 108 (0x6C)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
108	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	–	ファンクション コード 上位ビット Function Code High Bit	ファンクション コード 下位ビット Function Code Low Bit	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	トルク指令／トルクリミット（下位バイト） Torque Reference/Torque Limit (Low Byte)							
	3	トルク指令／トルクリミット（上位バイト） Torque Reference/Torque Limit (High Byte)							
	4	レジスタ番号（下位バイト） Register Number (Low Byte)							
	5	レジスタ番号（上位バイト） Register Number (High Byte)							
	6	レジスタデータ（下位バイト） Register Data (Low Byte)							
	7	レジスタデータ（上位バイト） Register Data (High Byte)							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
ファンクションコード Function Code	MEMOBUS ファンクションコード **「ファンクションコード対照表」(29 ページ)** を参照してください。
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：M1/M2　OFF 1：M1/M2　ON 本機能は，H2-01 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：P1　OFF 1：P1　ON 本機能は，H2-02 に F が設定されている場合のみ有効です。
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：P2　OFF 1：P2　ON 本機能は，H2-03 に F が設定されている場合のみ有効です。
トルク指令／トルクリミット Torque Reference/Torque Limit	トルク指令／トルクリミット インバータのトルク指令／トルクリミットを設定します。設定単位は [0.1%] 固定です。 インバータがトルク制御 (d5-01 = 1) の場合は，トルク指令として機能します。 インバータが速度制御 (d5-01 = 0) の場合は，トルクリミットとして機能します。 F6-06 = 0 の場合は，トルク指令 / トルクリミットは無効となります。
レジスタ番号 Register Number	MEMOBUS レジスタ番号 **<1>**
レジスタデータ Register Data	MEMOBUS レジスタデータ

<1>　レジスタ番号 0x0001 および 0x0009 は使用できません。

（注） 1. アセンブリ番号 108 と 158 は対になっています。
2.「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データ一覧」を参照してください。

◆（安川独自仕様アセンブリ）Dynamic Output Assembly - 109 (0x6D)

このアセンブリは，パラメータを使用して変更することができます。

（注） ソフトウェアバージョン 1111 以降のオプションカードに対応します。

出力インスタンス	バイト	内容
109	0	Configurable Output 1（下位バイト） Configurable Output 1 (Low Byte)
	1	Configurable Output 1（上位バイト） Configurable Output 1 (High Byte)
	2	Configurable Output 2（下位バイト） Configurable Output 2 (Low Byte)
	3	Configurable Output 2（上位バイト） Configurable Output 2 (High Byte)
	4	Configurable Output 3（下位バイト） Configurable Output 3 (Low Byte)
	5	Configurable Output 3（上位バイト） Configurable Output 3 (High Byte)
	6	Configurable Output 4（下位バイト） Configurable Output 4 (Low Byte)
	7	Configurable Output 4（上位バイト） Configurable Output 4 (High Byte)

名称	内容
Configurable Output 1	F6-64 で設定した MEMOBUS レジスタに書き込まれます。F6-64 の設定値が 0 の場合，MEMOBUS レジスタ 0x0001（運転指令）を使用します。
Configurable Output 2	F6-65 で設定した MEMOBUS レジスタに書き込まれます。F6-65 の設定値が 0 の場合，MEMOBUS レジスタ 0x0002（周波数指令）を使用します。
Configurable Output 3	F6-66 で設定した MEMOBUS レジスタに書き込まれます。F6-66 の設定値が 0 の場合，MEMOBUS レジスタ 0x0004（トルク指令）を使用します。
Configurable Output 4	F6-67 で設定した MEMOBUS レジスタに書き込まれます。F6-67 の設定値が 0 の場合，MEMOBUS レジスタ 0x0009（ディジタル指令）を使用します。

◆（安川独自仕様アセンブリ）速度指令 1 - 120 (0x78)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
120	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	–	–	–	–	–	–	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)

パラメータ	データ
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）トルク指令 1 - 121 (0x79)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
121	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	–	–	–	–	–	–	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	トルク指令／トルクリミット（下位バイト） Torque Reference/Torque Limit (Low Byte)							
	3	トルク指令／トルクリミット（上位バイト） Torque Reference/Torque Limit (High Byte)							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
トルク指令／トルクリミット Torque Reference/Torque Limit	トルク指令／トルクリミット インバータのトルク指令／トルクリミットを設定します。設定単位は [0.1%] 固定です。 インバータがトルク制御 (d5-01 = 1) の場合は，トルク指令として機能します。 インバータが速度制御 (d5-01 = 0) の場合は，トルクリミットとして機能します。 F6-06 = 0 の場合は，トルク指令 / トルクリミットは無効となります。

◆（安川独自仕様アセンブリ）速度指令 2 - 122 (0x7A)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
122	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	–	–	–	–	–	–	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							
	4	NetRef NetRef							
	5	NetCtrl NetCtrl							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Reverse	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
NetRef NetRef	ネットワークからの速度指令 0x00：b1-01 の設定に従う 0x01：ネットワークからの速度指令を有効とする
NetCtrl NetCtrl	ネットワークからの運転指令 0x00：b1-02 の設定に従う 0x01：ネットワークからの運転指令を有効とする

◆（安川独自仕様アセンブリ）トルク指令 2 - 123 (0x7B)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
123	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	–	–	–	–	–	–	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	トルク指令／トルクリミット（下位バイト） Torque Reference/Torque Limit (Low Byte)							
	3	トルク指令／トルクリミット（上位バイト） Torque Reference/Torque Limit (High Byte)							
	4	NetRef NetRef							
	5	NetCtrl NetCtrl							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Reverse	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
トルク指令／トルクリミット Torque Reference/Torque Limit	トルク指令／トルクリミット インバータのトルク指令／トルクリミットを設定します。設定単位は [0.1%] 固定です。 インバータがトルク制御 (d5-01 = 1) の場合は，トルク指令として機能します。 インバータが速度制御 (d5-01 = 0) の場合は，トルクリミットとして機能します。 F6-06 = 0 の場合は，トルク指令 / トルクリミットは無効となります。
NetRef NetRef	ネットワークからの速度指令 0x00：b1-01 の設定に従う 0x01：ネットワークからの速度指令を有効とする
NetCtrl NetCtrl	ネットワークからの運転指令 0x00：b1-02 の設定に従う 0x01：ネットワークからの運転指令を有効とする。

◆（安川独自仕様アセンブリ）動的速度制御 - 124 (0x7C)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
124	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	サービスコード　Service Code							
	2	クラス　Class							
	3	アトリビュート　Attribute							
	4	データ（下位バイト）　Data (Low Byte)							
	5	データ（上位バイト）　Data (High Byte)							
	6	回転速度指令（下位バイト）　Speed Reference (Low Byte)							
	7	回転速度指令（上位バイト）　Speed Reference (High Byte)							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Reverse	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
サービスコード Service Code	サービスコード 「サービスコード対照表」（37 ページ）を参照してください。
クラス Class	クラス 有効なクラスは，Control Supervisor オブジェクト (41) および AC/DC オブジェクト (42) です。 インスタンスは，常時 1 となります。
アトリビュート Attribute	アトリビュート
データ Data	データ
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

（注） アセンブリ番号 124 と 134 は対になっています。

表 13 サービスコード対照表

サービスコード	サービス
0x00	No Operation
0x0E	Get Attribute Single
0x10	Set Attribute Single

◆（安川独自仕様アセンブリ）動的トルク制御 - 125 (0x7D)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
125	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	ファンクションコード　Function Code							
	2	クラス　Class							
	3	アトリビュート　Attribute							
	4	データ（下位バイト）　Data (Low Byte)							
	5	データ（上位バイト）　Data (High Byte)							
	6	トルク指令／トルクリミット（下位バイト）　Torque Reference/Torque Limit (Low Byte)							
	7	トルク指令／トルクリミット（上位バイト）　Torque Reference/Torque Limit (High Byte)							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
サービスコード Service Code	サービスコード **「サービスコード対照表」（37 ページ）**を参照してください。
クラス Class	クラス 有効なクラスは，Control Supervisor オブジェクト（41) および AC/DC オブジェクト（42) です。 インスタンスは，常時 1 となります。
アトリビュート Attribute	アトリビュート
データ Data	データ
トルク指令／トルクリミット Torque Reference/Torque Limit	トルク指令／トルクリミット インバータのトルク指令／トルクリミットを設定します。設定単位は [0.1%] 固定です。 インバータがトルク制御 (d5-01 = 1) の場合は，トルク指令として機能します。 インバータが速度制御 (d5-01 = 0) の場合は，トルクリミットとして機能します。 F6-06 = 0 の場合は，トルク指令 / トルクリミットは無効となります。

（注） アセンブリ番号 125 と 135 は対になっています .

◆（安川独自仕様アセンブリ）速度 ／トルク制御 - 126 (0x7E)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
126	0	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	逆転 Run Rev	正転 Run Fwd
	1	–	–	–	–	–	–	異常リセット Fault Reset	外部異常 External Fault
	2	回転速度指令（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	3	回転速度指令（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							
	4	トルク指令／トルクリミット（下位バイト） Torque Reference/Torque Limit (Low Byte)							
	5	トルク指令／トルクリミット（上位バイト） Torque Reference/Torque Limit (High Byte)							
	6	トルク補償（下位バイト） Torque Compensation (Low Byte)							
	7	トルク補償（上位バイト） Torque Compensation (High Byte)							

パラメータ	データ
正転 Run Fwd	正転運転指令 0：停止 1：正転運転
逆転 Run Rev	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 機能入力 0：端子 S3 機能 (H1-03) OFF 1：端子 S3 機能 (H1-03) ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 機能入力 0：端子 S4 機能 (H1-04) OFF 1：端子 S4 機能 (H1-04) ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 機能入力 0：端子 S5 機能 (H1-05) OFF 1：端子 S5 機能 (H1-05) ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 機能入力 0：端子 S6 機能 (H1-06) OFF 1：端子 S6 機能 (H1-06) ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 機能入力 0：端子 S7 機能 (H1-07) OFF 1：端子 S7 機能 (H1-07) ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 機能入力 0：端子 S8 機能 (H1-08) OFF 1：端子 S8 機能 (H1-08) ON
外部異常 External Fault	外部異常 EF0 0：– 1：外部異常 (EF0)
異常リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット
回転速度指令 Speed Reference	速度指令 インバータの速度指令を設定します。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
トルク指令／トルクリミット Torque Reference/Torque Limit	トルク指令／トルクリミット インバータのトルク指令／トルクリミットを設定します。設定単位は [0.1%] 固定です。 インバータがトルク制御 (d5-01 = 1) の場合は，トルク指令として機能します。 インバータが速度制御 (d5-01 = 0) の場合は，トルクリミットとして機能します。 F6-06 = 0 の場合は，トルク指令 / トルクリミットは無効となります。
トルク補償 Torque Compensation	トルク補償 インバータのトルク補償を設定します。 設定単位は [0.1%] 固定です。

9 入力アセンブリ（インバータ：送信側 (Producer)）

本マニュアルでは，PLC の観点からアセンブリを “ 出力アセンブリ ” と “ 入力アセンブリ ” に分類して説明します。PLC から出力されインバータが受信するアセンブリを “ 出力アセンブリ ”，インバータから出力され PLC が読み込むアセンブリを “ 入力アセンブリ ” としています。本章では，インバータが送信する “ 入力アセンブリ ” の詳細を説明しています。

◆ DeviceNet 基本速度制御入力 - 70 (0x46)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
70	0	–	–	–	–	–	運転中 1（正転） Running 1 (FWD)	–	異常 Fault
	1	–							
	2	回転速度モニタ（下位バイト）Speed Actual (Low Byte)							
	3	回転速度モニタ（上位バイト）Speed Actual (High Byte)							

パラメータ	データ
異常 Fault	異常 0：正常 1：異常発生
運転中 1 Running1	正転運転中 0：停止または逆転運転中 1：正転運転中
回転速度モニタ Speed Actual	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 速度モニタデータ：出力周波数 ×2^{SS}（SS：速度スケール） 範囲：0 ～ 0xFFFF 例）出力周波数が 4096 の場合（速度スケール＝ 2） 速度モニタデータ＝ 4096 × 2^2 ＝ 16384 ＝ 0x4000 単位は，o1-03 の設定に従います。

（注） 回転速度モニタの値は，A1-02（制御モードの選択）の設定により以下のようになります。

制御モード (A1-02)		回転速度モニタ
0	PG なし V/f 制御	出力周波数
0 (H6-01 = 3)	簡易 PG 付き V/f 制御	モータ速度
1	PG 付き V/f 制御	モータ速度
2	PG なしベクトル制御	モータ速度
3	PG 付きベクトル制御	モータ速度
5	PM 用 PG なしベクトル制御	出力周波数
6	PM 用 PG なしアドバンスドベクトル制御	モータ速度
7	PM 用 PG 付きベクトル制御	モータ速度

◆ DeviceNet 拡張速度制御入力 - 71 (0x47)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
71	0	速度一致 At Speed	Ref from Net Ref from Net	Ctrl from Net Ctrl from Net	準備完了 Ready	運転中 2（逆転） Running 2 (REV)	運転中 1（正転） Running 1 (FWD)	警告 Warning	異常 Fault
	1	インバータステータス State							
	2	回転速度モニタ（下位バイト） Speed Actual (Low Byte)							
	3	回転速度モニタ（上位バイト） Speed Actual (High Byte)							

パラメータ	データ
異常 Fault	異常 0：正常 1：異常発生
警告 Warning	警告 0：警告なし 1：警告発生
運転中 1（正転） Running 1 (FWD)	正転運転中 0：停止または逆転運転中 1：正転運転中
運転中 2（逆転） Running 2 (REV)	逆転運転中 0：停止または正転運転中 1：逆転運転中

パラメータ	データ
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
Ctrl from Net Ctrl from Net	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
Ref from Net Ref from Net	ネットワークからの速度指令 0：ネットワーク以外からの速度指令 1：ネットワークからの速度指令
速度一致 At Speed	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
インバータステータス State	インバータステータス 2：準備中 3：準備完了（停止中） 4：運転可能 5：減速停止中 6：異常により減速停止中 7：異常
回転速度モニタ Speed Actual	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 速度モニタデータ：出力周波数 × 2^{SS}（SS：速度スケール） 範囲：0 ～ 0xFFFF 例）出力周波数が 4096 の場合（速度スケール= 2） 速度モニタデータ= 4096 × 2^2 = 16384 = 0x4000 単位は，o1-03 の設定に従います。

◆ DeviceNet 速度／トルク制御入力 - 72 (0x48)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
72	0	–	–	–	–	–	運転中 1（正転） Running 1 (FWD)	–	異常 Fault
	1	–							
	2	回転速度モニタ（下位バイト） Speed Actual (Low Byte)							
	3	回転速度モニタ（上位バイト） Speed Actual (High Byte)							
	4	トルクモニタ（下位バイト） Torque Actual (Low Byte)							
	5	トルクモニタ（上位バイト） Torque Actual (High Byte)							

名称	内容
異常 Fault	異常 0：正常 1：異常発生
運転中 1 Running 1	正転運転中 0：停止または逆転運転中 1：正転運転中
回転速度モニタ Speed Actual	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 速度モニタデータ：出力周波数 × 2^{SS}（SS：速度スケール） 範囲：0 ～ 0xFFFF 例）出力周波数が 4096 の場合（速度スケール= 2） 速度モニタデータ= 4096 × 2^2 = 16384 = 0x4000 単位は，o1-03 の設定に従います。
トルクモニタ Torque Actual	出力トルク インバータのトルク指令を示します。 単位は [0.1%] 固定です。

◆ DeviceNet 拡張速度／トルク制御入力 - 73 (0x49)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
73	0	速度一致 At Speed	Ref from Net Ref from Net	Ctrl from Net Ctrl from Net	準備完了 Ready	運転中 2（逆転） Running 2 (REV)	運転中 1（正転） Running 1 (FWD)	警告 Warning	異常 Fault
	1	インバータステータス　State							
	2	回転速度モニタ（下位バイト）　Speed Actual (Low Byte)							
	3	回転速度モニタ（上位バイト）　Speed Actual (High Byte)							
	4	トルクモニタ（下位バイト）　Torque Actual (Low Byte)：予約領域							
	5	トルクモニタ（上位バイト）　Torque Actual (High Byte)：予約領域							

名称	内容
異常 Fault	異常 0：正常 1：異常発生
警告 Warning	警告 0：警告なし 1：警告発生
運転中 1（正転） Running 1 (FWD)	正転運転中 0：停止または逆転運転中 1：正転運転中
運転中 2（逆転） Running 2 (REV)	逆転運転中 0：停止または正転運転中 1：逆転運転中
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
Ctrl from Net Ctrl from Net	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
Ref from Net Ref from Net	ネットワークからの速度指令 0：ネットワーク以外からの速度指令 1：ネットワークからの速度指令
速度一致 At Speed	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
インバータステータス State	インバータステータス 2：準備中 3：準備完了（停止中） 4：運転可能 5：減速停止中 6：異常により減速停止中 7：異常
回転速度モニタ Speed Actual	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 速度モニタデータ：出力周波数 / 2^{SS}（SS：速度スケール） 範囲：0 ～ 0xFFFF 例）出力周波数が 4096 の場合（速度スケール＝ 2） 速度モニタデータ＝ $4096 \times 2^2 = 16384 = 0x4000$ 単位は，o1-03 の設定に従います。
トルクモニタ Torque Actual	出力トルク インバータのトルク指令を示します。 単位は [0.1%] 固定です。

◆（安川独自仕様アセンブリ）3 ワイヤ制御ステータス - 104 (0x68)

（注） ソフトウェアバージョン 1107 以降のオプションカードに対応します。

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
104	0	異常 Fault	–	–	–	回転方向モニタ Direction Actual	回転方向 Direction Commanded	運転中 Running	準備完了 Ready
	1	回転速度指令選択ステータス Reference Selection Status				LOCAL ステータス Local Status			速度一致 At Speed
	2	回転速度モニタ（下位バイト） Actual Speed (Low Byte)							
	3	回転速度モニタ（上位バイト） Actual Speed (High Byte)							

名称	内容
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
運転中 Running	運転中 0：停止 1：運転中
回転方向 Direction Commanded	回転方向 0：逆転 1：正転
回転方向モニタ Direction Actual	回転方向モニタ 0：正転運転中 1：逆転運転中
異常 Fault	異常 0：正常 1：異常発生
速度一致 At Speed	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
LOCAL ステータス Local Status	回転速度指令選択 表 14 を参照してください。
回転速度指令選択ステータス Reference Selection Status	回転速度指令選択ステータス 表 15 を参照してください。
回転速度モニタ Actual Speed	インバータ速度モニタ 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

表 14 回転速度指令選択

回転速度指令権	Bit 3	Bit 2	Bit 1
アナログ入力 A2	0	0	0
ネットワーク（バイト 2，3）	0	0	1
–	0	1	0
–	0	1	1
–	1	0	0
–	1	0	1
–	1	1	0
–	1	1	1

表 15 回転速度指令選択ステータス

回転速度指令権	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4
–	0	0	0	0
–	0	0	0	1
–	0	0	1	0
プリセット 3（d1-03 の設定値）	0	0	1	1
プリセット 4（d1-04 の設定値）	0	1	0	0
プリセット 5（d1-05 の設定値）	0	1	0	1
プリセット 6（d1-06 の設定値）	0	1	1	0
プリセット 7（d1-07 の設定値）	0	1	1	1
アナログ入力 A2	1	0	0	0
ネットワーク（バイト 2，3）	1	0	0	1
–	1	0	1	0
–	1	0	1	1
–	1	1	0	0
–	1	1	0	1
–	1	1	1	0
–	1	1	1	1

◆（安川独自仕様アセンブリ）速度ステータス - 130 (0x82)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
130	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	ゼロサーボ完了 ZSV	–	多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	Uv 発生中 Uv	–
	2	出力周波数（下位バイト） Output Frequency (Low Byte)							
	3	出力周波数（上位バイト） Output Frequency (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
Uv 発生中 Uv	低電圧 0：– 1：低電圧
ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
ゼロサーボ完了 ZSV	ゼロサーボ完了 0：－ 1：ゼロサーボ完了
出力周波数 Output Frequency	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）電流ステータス - 131 (0x83)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
131	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	ゼロサーボ完了 ZSV	–	多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	Uv 発生中 Uv	–
	2	電流モニタ（下位バイト） Actual Current (Low Byte)							
	3	電流モニタ（上位バイト） Actual Current (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
Uv 発生中 Uv	低電圧 0：– 1：低電圧
ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
ゼロサーボ完了 ZSV	ゼロサーボ完了 0：－ 1：ゼロサーボ完了
電流モニタ Actual Current	出力電流モニタ インバータの出力電流をモニタします。 単位：0.1 A 単位は，電流スケール CS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）速度／電流ステータス - 132 (0x84)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
132	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	ゼロサーボ完了 ZSV	–	多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	Uv 発生中 Uv	–
	2	電流モニタ（下位バイト） Actual Current (Low Byte)							
	3	電流モニタ（上位バイト） Actual Current (High Byte)							
	4	出力周波数（下位バイト） Output Frequency (Low Byte)							
	5	出力周波数（上位バイト） Output Frequency (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
Uv 発生中 Uv	低電圧 0：– 1：低電圧
ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
ゼロサーボ完了 ZSV	ゼロサーボ完了 0：－ 1：ゼロサーボ完了
電流モニタ Actual Current	出力電流モニタ インバータの出力電流をモニタします。 単位：0.1 A 単位は，電流スケール CS には影響されません。
出力周波数 Output Frequency	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）動的速度ステータス - 134 (0x86)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
134	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	サービスコード　Service Code							
	2	クラス　Class							
	3	アトリビュート　Attribute							
	4	データ（下位バイト）　Data (Low Byte)							
	5	データ（上位バイト）　Data (High Byte)							
	6	出力周波数（下位バイト）　Output Frequency (Low Byte)							
	7	出力周波数（上位バイト）　Output Frequency (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0: 正常 1: 異常発生中
サービスコード Service Code	サービスコード 「応答マッピング - 134」（47 ページ）を参照してください。
クラス Class	クラス 有効なクラスは，Control Supervisor オブジェクト（41）および AC/DC オブジェクト（42）です。 インスタンスは，常時 1 となります。
アトリビュート Attribute	アトリビュート
データ Data	データ サービスコードが 0x94 の場合，データはエラーコードとなります。
出力周波数 Output Frequency	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

（注） アセンブリ番号 124 と 134 は対になっています。

表 16 応答マッピング - 134

バイト	書き込み成功	読み出し成功	書き込み失敗	読み出し失敗	不正サービスコード	サービスコード= 0x00
1	0x90	0x8E	0x94	0x94	0x94	0
2	クラス番号	クラス番号	0	0	0	0
3	アトリビュート番号	アトリビュート番号	0	0	0	0
4	0	データ 下位バイト	DeviceNet エラーコード	DeviceNet エラーコード	0x08	0
5	0	データ 上位バイト	0xFF	0xFF	0xFF	0

（注） DeviceNet エラーコードについては，「Explicit メッセージ通信エラー」（71 ページ）を参照してください。

◆（安川独自仕様アセンブリ）動的電流ステータス - 135 (0x87)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
135	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	サービスコード　Service Code							
	2	クラス　Class							
	3	アトリビュート　Attribute							
	4	データ（下位バイト）　Data (Low Byte)							
	5	データ（上位バイト）　Data (High Byte)							
	6	電流モニタ（下位バイト）　Actual Current (Low Byte)							
	7	電流モニタ（上位バイト）　Actual Current (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
サービスコード Service Code	サービスコード 「応答マッピング -　134」（47 ページ）を参照してください。
クラス Class	クラス 有効なクラスは，Control Supervisor オブジェクト（41）および AC/DC オブジェクト（42）です。 インスタンスは，常時 1 となります。
アトリビュート Attribute	アトリビュート
データ Data	データ サービスコードが 0x94 の場合，データはエラーコードとなります。
電流モニタ Actual Current	出力電流モニタ インバータの出力電流をモニタします。 単位：0.1 A 単位は，電流スケール CS には影響されません。

（注） アセンブリ番号 125 と 135 は対になっています。

◆（安川独自仕様アセンブリ）トルク／速度ステータス - 136 (0x88)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
136	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	ゼロサーボ完了 ZSV	–	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	ローカル／ リモート LOCAL/ REMOTE	Uv 発生中 Uv	–
	2	トルクモニタ（下位バイト） Actual Torque (Low Byte)							
	3	トルクモニタ（上位バイト） Actual Torque (High Byte)							
	4	出力周波数（下位バイト） Output Frequency(Low Byte)							
	5	出力周波数（上位バイト） Output Frequency (High Byte)							
	6	回転速度指令モニタ（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	7	回転速度指令モニタ（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
Uv 発生中 Uv	低電圧 0：– 1：低電圧
ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
ゼロサーボ完了 ZSV	ゼロサーボ完了 0：－ 1：ゼロサーボ完了
トルクモニタ Actual Torque	出力トルク インバータのトルク指令を示します。 単位は [0.1%] 固定です。
出力周波数 Output Frequency	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
回転速度指令モニタ Speed Reference	周波数指令 インバータの周波数指令をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）MEMOBUS メッセージ応答 - 150 (0x96)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
150	0	ファンクションコード　Function Code							
	1	レジスタ番号（上位バイト）　Register Number (High Byte)							
	2	レジスタ番号（下位バイト）　Register Number (Low Byte)							
	3	レジスタデータ（上位バイト）　Register Data (High Byte)							
	4	レジスタデータ（下位バイト）　Register Data (Low Byte)							

（注） アセンブリ番号 100 と 150 は対になっています。

表 17 応答マッピング - 150

バイト	書き込み成功	読み出し成功	書き込み失敗	読み出し失敗	不正ファンクションコード	未実行 (0×00)
0	0x10	0x03	0x90	0x83	出力アセンブリファンクションコード +80H	0
1	出力アセンブリレジスタ番号（上位バイト）	出力アセンブリレジスタ番号（上位バイト）	出力アセンブリレジスタ番号（上位バイト）	出力アセンブリレジスタ番号（上位バイト）	出力アセンブリレジスタ番号（上位バイト）	0
2	出力アセンブリレジスタ番号（下位バイト）	出力アセンブリレジスタ番号（下位バイト）	出力アセンブリレジスタ番号（下位バイト）	出力アセンブリレジスタ番号（下位バイト）	出力アセンブリレジスタ番号（下位バイト）	0
3	0	読み出しデータ（上位バイト）	0	0	0	0
4	0	読み出しデータ（下位バイト）	エラーコード	エラーコード	1	0

表 18 エラー応答 - 150

エラーコード	内容
0x01	ファンクションコードエラー
0x02	レジスタ番号不良エラー
0x21	データ設定エラー
0x22	書き込みモードエラー オプションユニットで Busy エラーが発生した。MEMOBUS 通信から要求された指令はプロセスルーフに入っていますが，インバータ側では処理が完了していません。 インバータ運転中に，Enter 指令を書き込んだ。 読み出し専用のデータを変更しようとした。 インバータ運転中に，パラメータを変更しようとした。 CPF06 エラー発生中に，A1-00 ～ A1-05，E1-03，o2-04 以外のレジスタへ書き込みを行おうとした。
0x23	主回路低電圧中書き込みエラー インバータで Uv（低電圧）発生中に，書き込みを行おうとした。
0x24	パラメータ処理中の書き込みエラー インバータがデータを保存中に，新たに書き込みを行おうとした。

（注）「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データー覧」を参照してください。

◆（安川独自仕様アセンブリ）標準ステータス 1 - 151 (0x97)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
151	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	–	–	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	ローカル／ リモート LOCAL/ REMOTE	Uv 発生中 Uv	oPE 異常 oPE
	2	出力周波数（下位バイト） Output Frequency (Low Byte)							
	3	出力周波数（上位バイト） Output Frequency (High Byte)							
	4	トルクモニタ（下位バイト） Actual Torque (Low Byte)							
	5	トルクモニタ（上位バイト） Actual Torque (High Byte)							
	6	電流モニタ（下位バイト） Actual Current (Low Byte)							
	7	電流モニタ（上位バイト） Actual Current (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
oPE 異常 oPE	oPE 異常 0：– 1：oPE 異常発生中
Uv 発生中 Uv	低電圧 0：– 1：低電圧
ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	ネットワークの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
出力周波数 Output Frequency	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
トルクモニタ Actual Torque	出力トルク インバータのトルク指令を示します。 単位は [0.1%] 固定です。
電流モニタ Actual Current	出力電流モニタ インバータの出力電流をモニタします。 単位：0.1 A 単位は，電流スケール CS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）標準ステータス 2 - 152 (0x98)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
152	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	–	–	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	ローカル／ リモート LOCAL/ REMOTE	Uv 発生中 Uv	oPE 異常 oPE
	2	出力周波数（下位バイト） Output Frequency (Low Byte)							
	3	出力周波数（上位バイト） Output Frequency (High Byte)							
	4	回転速度指令モニタ（下位バイト） Speed Reference (Low Byte)							
	5	回転速度指令モニタ（上位バイト） Speed Reference (High Byte)							
	6	電流モニタ（下位バイト） Actual Current (Low Byte)							
	7	電流モニタ（上位バイト） Actual Current (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
oPE 異常 oPE	oPE 異常 0：– 1：oPE 異常発生中
Uv 発生中 Uv	低電圧 0：– 1：低電圧
ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
出力周波数 Output Frequency	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
回転速度指令モニタ Speed Reference	周波数指令 インバータの周波数指令をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
電流モニタ Actual Current	出力電流モニタ インバータの出力電流をモニタします。 単位：0.1 A 単位は，電流スケール CS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）拡張動的速度ステータス - 155 (0x9B)

出力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
155	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	ローカル／ リモート LOCAL/ REMOTE	ファンクション コード 上位ビット Function Code High Bit	ファンクション コード 下位ビット Function Code Low Bit	Uv 発生中 Uv	oPE 異常 oPE
	2	出力周波数（下位バイト） Output Frequency (Low Byte)							
	3	出力周波数（上位バイト） Output Frequency (High Byte)							
	4	レジスタ番号（下位バイト） Register Number (Low Byte)							
	5	レジスタ番号（上位バイト） Register Number (High Byte)							
	6	レジスタデータ（下位バイト） Register Data (Low Byte)							
	7	レジスタデータ（上位バイト） Register Data (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：外部異常発生中
oPE 異常 oPE	oPE 異常 0：– 1：oPE 異常発生中
Uv 発生中 Uv	低電圧 0：– 1：低電圧
ファンクションコード Function Code	MEMOBUS ファンクションコード 「応答マッピング - 155」（54 ページ）を参照してください。
ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
出力周波数 Output Frequency	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
レジスタ番号 Register Number	MEMOBUS レジスタ番号
レジスタデータ Register Data	MEMOBUS レジスタデータ

（注） **1.** アセンブリ番号 105 と 155 は対になっています。

2.「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データ一覧」を参照してください。

表 19 応答マッピング - 155

ファンクションコード ビット／バイト	書き込み成功	読み出し成功	書き込み失敗	読み出し失敗	未実行
ファンクションビット （上位／下位）	1 1	1 1	0 1	0 1	0 0
4	出力アセンブリ レジスタ番号 （下位バイト）	出力アセンブリ レジスタ番号 （下位バイト）	出力アセンブリ レジスタ番号 （下位バイト）	出力アセンブリ レジスタ番号 （下位バイト）	0
5	出力アセンブリ レジスタ番号 （上位バイト）	出力アセンブリ レジスタ番号 （上位バイト）	出力アセンブリ レジスタ番号 （上位バイト）	出力アセンブリ レジスタ番号 （上位バイト）	0
6	0	読み出しデータ （下位バイト）	エラーコード	エラーコード	0
7	0	読み出しデータ （上位バイト）	0	0	0

（注） エラーコードについては，**「応答マッピング - 150」（50 ページ）**を参照してください。

◆（安川独自仕様アセンブリ）拡張制御ステータス - 156 (0x9C)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
156	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	–	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	多機能入力 2 Multi-Function Input 2	多機能入力 1 Multi-Function Input 1
	2	出力周波数（下位バイト） Output Frequency (Low Byte)							
	3	出力周波数（上位バイト） Output Frequency (High Byte)							
	4	–							
	5	–							
	6	電流モニタ（下位バイト） Actual Current (Low Byte)							
	7	電流モニタ（上位バイト） Actual Current (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
多機能入力 1 Multi-Function Input 1	端子 S1 0：端子 S1　OFF 1：端子 S1　ON
多機能入力 2 Multi-Function Input 2	端子 S2 0：端子 S2　OFF 1：端子 S2　ON
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 0：端子 S3　OFF 1：端子 S3　ON

パラメータ	データ
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 0：端子 S4　OFF 1：端子 S4　ON
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
出力周波数 Output Frequency	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。
電流モニタ Actual Current	出力電流モニタ インバータの出力電流をモニタします。 単位：0.1A 単位は，電流スケール CS には影響されません。

（注）「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データー覧」を参照してください。

◆（安川独自仕様アセンブリ）標準 DI/DO ステータス - 157 (0x9D)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
157	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	–	–	–	–	–	ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	Uv 発生中 Uv	oPE 異常 oPE
	2	多機能入力 8 Multi-Function Input 8	多機能入力 7 Multi-Function Input 7	多機能入力 6 Multi-Function Input 6	多機能入力 5 Multi-Function Input 5	多機能入力 4 Multi-Function Input 4	多機能入力 3 Multi-Function Input 3	多機能入力 2 Multi-Function Input 2	多機能入力 1 Multi-Function Input 1
	3	–	–	多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	–	–	–
	4	アナログ入力 1（下位バイト）　Analog Input 1 (Low Byte)							
	5	アナログ入力 1（上位バイト）　Analog Input 1 (High Byte)							
	6	出力周波数（下位バイト）　Output Frequency (Low Byte)							
	7	出力周波数（上位バイト）　Output Frequency (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0: 準備中 1: 準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
oPE 異常 oPE	oPE 異常 0：– 1：oPE 異常発生中

パラメータ	データ
Uv 発生中 Uv	低電圧 0：– 1：低電圧
ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
多機能入力 1 Multi-Function Input 1	端子 S1 0：端子 S1　OFF 1：端子 S1　ON
多機能入力 2 Multi-Function Input 2	端子 S2 0：端子 S2　OFF 1：端子 S2　ON
多機能入力 3 Multi-Function Input 3	端子 S3 0：端子 S3　OFF 1：端子 S3　ON
多機能入力 4 Multi-Function Input 4	端子 S4 0：端子 S4　OFF 1：端子 S4　ON
多機能入力 5 Multi-Function Input 5	端子 S5 0：端子 S5　OFF 1：端子 S5　ON
多機能入力 6 Multi-Function Input 6	端子 S6 0：端子 S6　OFF 1：端子 S6　ON
多機能入力 7 Multi-Function Input 7	端子 S7 0：端子 S7　OFF 1：端子 S7　ON
多機能入力 8 Multi-Function Input 8	端子 S8 0：端子 S8　OFF 1：端子 S8　ON
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
アナログ入力 1 Analog Input 1	アナログ入力端子 A1
出力周波数 Output Frequency	インバータ速度モニタ インバータの出力周波数をモニタします。 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール SS には影響されません。

◆（安川独自仕様アセンブリ）拡張動的トルクステータス - 158 (0x9E)

入力インスタンス	バイト	ビット 7	ビット 6	ビット 5	ビット 4	ビット 3	ビット 2	ビット 1	ビット 0
158	0	異常 Fault	アラーム Alarm	準備完了 Ready	速度一致 Speed Agree	リセット Reset	逆転運転中 REV Running	零速中 ZSP	運転中 Running
	1	多機能 ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler2	多機能 ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	多機能 デジタル出力 Multi-Function Digital Output	ローカル／ リモート LOCAL/ REMOTE	ファンクション コード 上位ビット Function Code High Bit	ファンクション コード 下位ビット Function Code Low Bit	Uv 発生中 Uv	oPE 異常 oPE
	2	トルクモニタ（下位バイト） Actual Torque (Low Byte)							
	3	トルクモニタ（上位バイト） Actual Torque (High Byte)							
	4	レジスタ番号（下位バイト） Register Number (Low Byte)							
	5	レジスタ番号（上位バイト） Register Number (High Byte)							
	6	レジスタデータ（下位バイト） Register Data (Low Byte)							
	7	レジスタデータ（上位バイト） Register Data (High Byte)							

パラメータ	データ
運転中 Running	運転中 0：停止 1：正転／逆転運転中
零速中 ZSP	零速中 0：運転中 1：停止または直流制動中

パラメータ	データ
逆転運転中 REV Running	逆転運転中 0：逆転運転中以外 1：逆転運転中
リセット Reset	リセット 0：– 1：異常リセット入力中
速度一致 Speed Agree	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致
準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了
アラーム Alarm	インバータアラーム 0：軽故障・警告なし 1：軽故障・警告発生中
異常 Fault	インバータ異常 0：正常 1：異常発生中
oPE 異常 oPE	oPE 異常 0：– 1：oPE 異常発生中
Uv 発生中 Uv	低電圧 0：– 1：低電圧
ファンクションコード Function Code	MEMOBUS ファンクションコード **「応答マッピング - 155」（54 ページ）**を参照してください。
ローカル／リモート LOCAL/REMOTE	ネットワークからの運転指令 0：ネットワーク以外からの運転指令 1：ネットワークからの運転指令
多機能デジタル出力 Multi-Function Digital Output	端子 M1/M2 0：端子 M1/M2　OFF 1：端子 M1/M2　ON
多機能ホトカプラ 1 Multi-Function Photocoupler 1	端子 P1 0：端子 P1　OFF 1：端子 P1　ON
多機能ホトカプラ 2 Multi-Function Photocoupler 2	端子 P2 0：端子 P2　OFF 1：端子 P2　ON
トルクモニタ Actual Torque	出力トルク インバータのトルク指令を示します。 単位は [0.1%] 固定です。
レジスタ番号 Register Number	MEMOBUS レジスタ番号
レジスタデータ Register Data	MEMOBUS レジスタデータ

（注） **1.** アセンブリ番号 108 と 158 は対になっています。

2.「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データ一覧」を参照してください。

◆（安川独自仕様アセンブリ）Dynamic Input Assembly - 159 (0x9F)

このアセンブリは，パラメータを使用して変更することができます。

（注） ソフトウェアバージョン 1111 以降のオプションカードに対応します。

入力インスタンス	バイト	内容
159	0	Configurable Input 1（下位バイト） Configurable Input 1 (Low Byte)
	1	Configurable Input 1（上位バイト） Configurable Input 1 (High Byte)
	2	Configurable Input 2（下位バイト） Configurable Input 2 (Low Byte)
	3	Configurable Input 2（上位バイト） Configurable Input 2 (High Byte)
	4	Configurable Input 3（下位バイト） Configurable Input 3 (Low Byte)
	5	Configurable Input 3（上位バイト） Configurable Input 3 (High Byte)
	6	Configurable Input 4（下位バイト） Configurable Input 4 (Low Byte)
	7	Configurable Input 4（上位バイト） Configurable Input 4 (High Byte)

パラメータ	データ
Configurable Input 1	F6-68 で設定した MEMOBUS レジスタから読み出されます。F6-68 の設定値が 0 の場合，MEMOBUS レジスタ 0x004B（インバータステータス）を使用します。
Configurable Input 2	F6-69 で設定した MEMOBUS レジスタから読み出されます。F6-69 の設定値が 0 の場合，MEMOBUS レジスタ 0x0041（出力周波数）を使用します。
Configurable Input 3	F6-70 で設定した MEMOBUS レジスタから読み出されます。F6-70 の設定値が 0 の場合，MEMOBUS レジスタ 0x0026（出力電流）を使用します。
Configurable Input 4	F6-71 で設定した MEMOBUS レジスタから読み出されます。F6-71 の設定値が 0 の場合，MEMOBUS レジスタ 0x0048（出力トルク）を使用します。

10 一般クラスオブジェクト

◆ Identity オブジェクト - 1 (Class 0x01)

■ サポートされるサービス

サービスコード（Hex）	サービス名
0E	Get Attribute Single
10	Set Attribute Single
05	Reset

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	Identity オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します。	○	–	Word	–	1
1	1	ベンダー ID Vendor ID	メーカーのコードを示します。 44 (2C Hex)：安川電機	○	–	Word	–	44
1	2	製品タイプ Device Type	対応する DeviceNet のデバイスプロファイルを示します。 本製品は AC ドライブプロファイルに対応しています。 2：AC ドライブ	○	–	Word	–	2
1	3	製品コード Product Code	メーカーが割り当てた製品コードです。	○	–	Word	–	<1>
1	4	リビジョン Revision	オプションカードのソフトウェアリビジョンです。	○	–	Word	–	ソフトウェア毎に異なる
1	5	ステータス Status	インバータの通信ステータスを示します。	○	–	Word	–	0
1	6	シリアル番号 Serial Number	オプションカードのシリアルナンバーです。	○	–	Long	–	製品毎に異なる
1	7	製品名 Product Name	製品形式を示します。	○	–	String (14 Bytes)	–	製品形式 （例：CIMR-AA2A0004）
1	8	現在の状態 State	インバータのステータスを示します。 3：インバータ準備完了 4：インバータ異常時	○	–	Byte	–	3
1	9	構成整合値 Configuration Consistency Value	パラメータ変更の確認データを示します。	○	–	Word	–	0000
1	10	ハートビート間隔 Heartbeat Interval	ハートビートを出す周期を示します。	○	○	Word	0 ～ 10	0（= 無効）

<1> 製品コードは 2 バイトです。最初のバイトがインバータタイプ，2 番目のバイトがインバータ形式を示します。

◆ Message Router オブジェクト - 2 (Class 0x02)

■ サポートされるサービス

サービスコード (Hex)	サービス名
0E	Get Attribute Single

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	Message Router オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します。	○	–	Word	–	1

◆ DeviceNet オブジェクト - 3 (Class 0x03)

■ サポートされるサービス

サービスコード (Hex)	サービス名
0E	Get Attribute Single
10	Set Attribute Single
05	Reset

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	DeviceNet オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します	○	–	Word	–	2
1	1	MAC ID MAC ID	現在有効な MAC ID を示します。	○	○ <1>	Byte	0 ～ 63	0
1	2	ボーレート Baud Rate	現在有効なボーレートを示します。	○	○ <2>	Byte	0 ～ 3	0
1	3	Bus Off 割り込み (BOI) Bus Off Interruption (BOI)	Bus off 状態検出時の処理を示します。	○	–	Byte	00，01	00
1	4	Bus-Off カウンタ Bus Off Counter	Bus off 状態検出回数を示します。	○	–	Byte	0 ～ 255	0
1	5	割り当て情報 Allocation Information	DeviceNet の通信接続状態を示します。	○	–	Byte×2	–	00，00
1	6	MAC ID スイッチ変更 MAC ID Switch Changed	前回の電源投入後に生じた MAC ID の変更表示	○	–	Bool	–	0
1	7	ボーレートスイッチ変更 Baud Rate Switch Changed	前回の電源投入後に生じたボーレートの変更表示	○	–	Bool	–	0
1	8	MAC ID スイッチ値 MAC ID Switch Value	MAC ID の設定値を示します。 設定はインバータのオペレータを使い，F6-50 で行います。	○	–	Word	0 ～ 64	0
1	9	ボーレートスイッチ値 Baud Rate Switch Value	ボーレートの設定値を示します。 設定はインバータのオペレータを使って行います。	○	–	Word	0 ～ 4	0

<1> アトリビュート 08 および F6-50 が 64 である場合のみ Set 可能です。
<2> アトリビュート 09 および F6-51 が 3 である場合のみ Set 可能です

◆ Assembly オブジェクト - 4 (Class 0x04)

■ サポートされるサービス

サービスコード (Hex)	サービス名
0E	Get Attribute Single
10	Set Attribute Single

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	Assembly オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します。	○	–	Word	–	2
20	3	データ Data	DeviceNet 基本速度制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
21	3	データ Data	DeviceNet 拡張速度制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
22	3	データ Data	DeviceNet 速度 / トルク制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 6 Bytes	–	00 00 00 00 00 00
23	3	データ Data	DeviceNet 拡張速度 / トルク制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 6 Bytes	–	00 00 00 00 00 00
70	3	データ Data	DeviceNet 基本速度制御（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
71	3	データ Data	DeviceNet 拡張速度制御（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
72	3	データ Data	DeviceNet 速度 / トルク制御（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 6 bytes	–	00 00 00 00 00 00
73	3	データ Data	DeviceNet 拡張速度 / トルク制御（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 6 bytes	–	00 00 00 00 00 00
100	3	データ Data	MEMOBUS メッセージ（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 5 bytes	–	00 00 00 00 00
101	3	データ Data	標準制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
102	3	データ Data	加減速時間（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
103 <1>	3	データ Data	3 ワイヤ制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
104 <1>	3	データ Data	3 ワイヤ制御ステータス（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
105	3	データ Data	動的拡張速度制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
106	3	データ Data	拡張制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
107	3	データ Data	標準 DI/DO 制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
108	3	データ Data	動的拡張制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
109 <2>	3	データ Data	Dynamic Output Assembly（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
120	3	データ Data	速度指令 1（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
121	3	データ Data	トルク指令 1（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
122	3	データ Data	速度指令 2（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 6 bytes	–	00 00 00 00 00 00
123	3	データ Data	トルク指令 2（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 6 bytes	–	00 00 00 00 00 00
124	3	データ Data	動的速度制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
125	3	データ Data	動的トルク制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
126	3	データ Data	トルク / 速度制御（出力アセンブリ）と同じ機能です。	○	○	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
130	3	データ Data	速度ステータス（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
131	3	データ Data	電流ステータス（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 4 bytes	–	00 00 00 00
132	3	データ Data	速度 / 電流ステータス （入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 6 bytes	–	00 00 00 00 00 00
134	3	データ Data	動的速度ステータス（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
135	3	データ Data	動的電流ステータス（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
136	3	データ Data	トルク / 速度ステータス（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
150	3	データ Data	MEMOBUS メッセージ応答（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 5 bytes	–	00 00 00 00 00
151	3	データ Data	標準制御 1（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
152	3	データ Data	標準制御 2（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
155	3	データ Data	標準制御 3（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
156	3	データ Data	拡張制御（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
157	3	データ Data	標準 DI/DO 制御（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
158	3	データ Data	標準制御 4（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00
159 <2>	3	データ Data	Dynamic Input Assembly（入力アセンブリ）と同じ機能です。	○	–	Array 8 bytes	–	00 00 00 00 00 00 00 00

<1> ソフトウェアバージョン 1107 以降のオプションカードに対応します。
<2> ソフトウェアバージョン 1111 以降のオプションカードに対応します。

◆ DeviceNet Connection オブジェクト - 5 (Class 0x05)

■ サポートされるサービス

サービスコード番号 (Hex)	サービス名
0E	Get Attribute Single
10	Set Attribute Single

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	DeviceNet Connection オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します	○	–	Word	–	1
1 Explicit	1	インスタンスの状態 State	このインスタンスの状態を示します。 00：ネットワークに存在しない，または準備中 01：オンライン状態でマスタからの接続待ち 02：コネクション ID 書き込み待ち 03：接続完了 04：タイムアウト	○	–	Byte	–	3
	2	インスタンスタイプ Instance type	このインスタンスのタイプを示します。 00：Explicit メッセージ 01：I/O メッセージ	○	–	Byte	–	0
	3	コネクションの動作 Transport class trigger	インバータの通信形態をコードで示します。	○	–	Byte	–	83H
	4	送信コネクション ID Produced connection ID	インバータの通信ヘッダに使用されるラベルを示します。 通信の接続が完了したときに設定されます。	○	–	Word	–	–
	5	受信コネクション ID Consumed connection ID		○	–	Word	–	–
	6	メッセージグループ Initial comm characteristics	インバータの通信形態をコードで示します。	○	–	Byte	–	21H
	7	送信最大バイト数 Produced connection size	送信最大バイト数を示します。	○	–	Byte	–	–
	8	受信最大バイト数 Consumed connection size	受信最大バイト数を示します。	○	–	Byte	–	–
	9	タイムアウト時間 Expected packet rate	通信の要求を受けた場合の内部処理タイムアウト時間を示します（10 ms 単位で切り上げ）。	○	○	Word	0 ～ 65535	2500
	12	ウォッチドッグタイムアウト時の処理 Watchdog time-out action	通信に関する内部処理がタイムアウトした場合の動作を示します。 00：リセット／切断されるまで保持する 01：自動的に切断する 02：接続したまま再動作する	○	–	Byte	–	1
	13	送信コネクションパスバイト数 Produced connection path length	送信コネクションパスのバイト数を示します。	○	–	Word	–	0
	14	送信コネクションパス Produced connection path	このインスタンスからデータを送信するアプリケーションオブジェクトを示します。	○	–	Array	–	–
	15	受信コネクションパスバイト数 Consumed connection path length	受信コネクションパスのバイト数を示します。	○	–	Word	–	0
	16	受信コネクションパス Consumed connection path	このインスタンスからデータを受信するアプリケーションオブジェクトを示します。	○	–	Array	–	–
2 Polled I/O	1	インスタンスの状態 State	このインスタンスの状態を示します。 00：ネットワークに存在しない，または準備中 01：オンライン状態でマスタからの接続待ち 02：コネクション ID 書き込み待ち 03：接続完了 04：タイムアウト	○	–	Byte	–	3
	2	インスタンスタイプ Instance type	このインスタンスのタイプを示します。 00：Explicit メッセージ 01：I/O メッセージ	○	–	Byte	–	1
	3	コネクションの動作 Transport class trigger	インバータの通信形態をコードで示します。	○	–	Byte	–	–
	4	送信コネクション ID Produced connection ID	インバータの通信ヘッダに使用されるラベルを示します。 通信の接続が完了したときに設定されます。	○	–	Word	–	–
	5	受信コネクション ID Consumed connection ID		○	–	Word	–	–
	6	メッセージグループ Initial comm characteristics	インバータの通信形態をコードで示します。	○	–	Byte	–	–
	7	送信最大バイト数 Produced connection size	送信最大バイト数を示します。	○	–	Byte	–	4
	8	受信最大バイト数 Consumed connection size	受信最大バイト数を示します。	○	–	Byte	–	4
	9	タイムアウト時間 Expected packet rate	通信の要求を受けた場合の内部処理タイムアウト時間を示します（10ms 単位で切り上げ）。	○	○	Word <1>	0 ～ 65535	0
	12	ウォッチドッグタイムアウト時の処理 Watchdog time-out action	通信に関する内部処理がタイムアウトした場合の動作を示します。 00：リセット／切断されるまで保持する 01：自動的に切断する 02：接続したまま再動作する	○	○	Byte	0 ～ 2	0

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
2 Polled I/O	13	送信コネクションパスバイト数 Produced connection path length	送信コネクションパスのバイト数を示します。	○	–	Word <2>	–	6
	14	送信コネクションパス Produced connection path	このインスタンスからデータを送信するアプリケーションオブジェクトを示します。	○	○	Array <2>	–	20H 04H 24H 47H 30H 03H
	15	受信コネクションパスバイト数 Consumed connection path length	受信コネクションパスのバイト数を示します。	○	–	Word <2>	–	6
	16	受信コネクションパス Consumed connection path	このインスタンスからデータを受信するアプリケーションオブジェクトを示します。	○	○	Array <2>	–	20H 04H 24H 15H 30H 03H
	100	送信コネクションパス Produced connection path	PPA 設定を示します。	○	○	Byte	–	71
	101	受信コネクションパス Consumed connection path	PCA 設定を示します。	○	○	Byte3	–	21

<1> 電源投入時のアトリビュートの初期値には Logical encoding が使用されています。Symbolic encoding が使用されたメッセージを受信した場合は，3 バイトの Symbolic encoding メッセージが返信されます。

<2> 指定されたタイムアウト時間を示します。タイムアウトとなった場合，インバータは “bUS” 異常となります。

◆ Motor Data オブジェクト - 40 (Class 0x28)

■ サポートされるサービス

サービスコード番号 (Hex)	サービス名
0E	Get Attribute Single
10	Set Attribute Single

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	Motor Data オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します。	○	–	Word	–	1
1	3	モータタイプ Motor Type	使用するモータの種類を示します。 3：PM モータ 7：IM モータ 本パラメータの設定値は，A1-02（制御モード選択）の設定値によって異なります。 A1-02 に，5/6/7 のいずれかが選択されている場合，本パラメータは 3（PM モータ）になります。 A1-02 に，0/1/2/3 のいずれかが選択されている場合，本パラメータは 7（IM モータ）となります。	○	–	Byte	–	A1-02（制御モード選択）の設定による
1	6	モータ定格電流［0.1A］ Rated Current [0.1 A]	モータ定格電流を示します。 単位は 0.1 [A] です。電流スケール (CS) に影響されます。	○	○	Byte	–	容量によって異なる
1	7	モータ定格電圧 [1V] Rated Voltage [1 V]	モータ定格電圧を示します。 単位は 1[V] です。電圧スケール (VS) に影響されます。	○	○	Byte	–	容量によって異なる

◆ Control Supervisor オブジェクト - 41（Class 0x29）

■ サポートされるサービス

サービスコード番号 (Hex)	Service Name
0E	Get Attribute Single
10	Set Attribute Single
05	Reset

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	Control Supervisor オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します。	○	–	Word	–	1
1	3	正転運転指令 Run 1 (Foward Run Command)	正転運転指令 0：停止 1：正転運転	○	○	Byte	0, 1	0

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
1	4	逆転運転指令 Run2 (Reverse Run Command)	逆転運転指令 0：停止 1：逆転運転	○	○	Byte	0, 1	0
1	5	NetCtrl（指令） NetCtrl (Command)	DeviceNet からの運転指令 0：b1-01 で設定された運転指令 1：DeviceNet からの運転指令	○	○	Byte	0, 1	0
1	6	インバータステータス State	インバータステータス 2：準備中 3：準備完了（停止中） 4：運転可能 5：減速停止中 6：異常により減速停止中 7：異常	○	–	Byte	–	3
1	7	正転運転中 Running1	正転運転中 0：停止または逆転運転中 1：正転運転中	○	–	Byte	–	0
1	8	逆転運転中 Running2	逆転運転中 0：停止または正転運転中 1：逆転運転中	○	–	Byte	–	0
1	9	インバータ準備完了 Ready	インバータ準備完了 0：準備中 1：準備完了	○	–	Byte	–	1
1	10	異常 Fault	異常 0：正常 1：異常発生	○	–	Byte	–	0
1	11	警告 Warning	警告 0：警告なし 1：警告発生	○	–	Byte	–	0
1	12	警告リセット Fault Reset	異常リセット 0：– 1：異常リセット	○	○	Byte	0, 1	0
1	13	異常コード Fault Code	現在発生中の異常 詳細は「DeviceNet 異常コード変換表」（64 ページ）を参照してください。	○	–	Word	–	0000
1	15	Control from Net（状態） Control from Net (Status)	DeviceNet からの運転指令 0：DeviceNet 以外からの運転指令 1：DeviceNet からの運転指令	○	–	Byte	–	0
1	16	DeviceNet 異常時の処理 DeviceNet Fault Mode	常時 2（ベンダー固有）	○	–	Byte	–	2
1	17	通信オプションカードからの外部異常 Force Fault	外部異常 0：– 1：外部異常 (EF0) 発生中 本アトリビュートは，信号の立ち上がりエッジで動作します。	○	○	Byte	0, 1	0
1	18	オプションからの外部異常の入力状態 Force Reset	外部異常状態 0：– 1：外部異常発生中 本アトリビュートは，信号の立ち上がりエッジで動作します。	○	–	Byte	–	0

■ DeviceNet 異常コード変換表

インバータ側異常コード［Dec］（MEMOBUS #0080hex）	DeviceNet 異常コード［Hex］	内容
0	0000	正常
2	3220	主回路低電圧 (Uv1)
3	5110	制御電源異常 (Uv2)
4	3222	突入防止回路異常 (Uv3)
6	2120	地絡 (GF)
7	2300	過電流 (oC)
8	3210	主回路過電圧 (ov)
9	4200	ヒートシンク過熱 (oH)
10	4210	ヒートシンク過熱 (oH1)
11	2220	モータ過負荷 (oL1)
12	2200	インバータ過負荷 (oL2)
13	2221	過トルク検出 1 (oL3)
14	2222	過トルク検出 2 (oL4)
15	7110	内蔵制動トランジスタ異常 (rr)
16	7112	取付け形制動抵抗器の過熱 (rH)
17	9000	外部異常（入力端子 S3）(EF3)
18	9000	外部異常（入力端子 S4）(EF4)

インバータ側異常コード［Dec］（MEMOBUS #0080hex）	DeviceNet 異常コード［Hex］	内容
19	9000	外部異常（入力端子 S5）(EF5)
20	9000	外部異常（入力端子 S6）(EF6)
21	9000	外部異常（入力端子 S7）(EF7)
22	9000	外部異常（入力端子 S8）(EF8)
24	7310	過速度（PG 付制御モード）(oS)
25	7310	速度偏差過大（PG 付制御モード）(dEv)
26	7301	PG 断線検出（PG 付制御モード）(PGo)
27	3130	主回路電圧異常 (PF)
28	3130	出力欠相 (LF)
29	5210	モータ過熱アラーム（PTC 入力）(oH3)
30	5300	オペレータ接続不良 (oPr)
31	6320	EEPROM の書込不良 (Err)
32	0	モータ過熱故障（PTC 入力）(oH4)
33	7500	MEMOBUS 通信異常 (CE)
34	7500	オプション通信異常 (bUS)
37	8321	制御異常 (CF)
38	8313	ゼロサーボ異常 (SvE)
39	9000	通信オプションカードからの外部異常入力 (EF0)
40	8000	PID のフィードバック喪失 (FbL)
41	8000	アンダトルク検出 1 (UL3)
42	8000	アンダトルク検出 2 (UL4)
43	8000	ハイスリップ制動 oL(oL7)
50	8000	Z 相パルス抜け検出 (dv1)
51	8000	Z 相ノイズ異常検出 (dv2)
52	8000	反転検出 (dv3)
53	8000	反転防止検出 (dv4)
54	8000	出力電流アンバランス (LF2)
55	8000	脱調検出 2(STo)
56	7000	PG 断線ハードウェア検出 (PGoH)
59	1000	速度サーチリトライ異常 (SEr)
65	8000	PID フィードバック超過 (FbH)
66	9000	外部異常（入力端子 S1）(EF1)
67	9000	外部異常（入力端子 S2）(EF2)
68	8000	機械劣化検出 1 (oL5)
69	8000	機械劣化検出 2 (UL5)
70	5000	電流オフセット異常 (CoF)
73	8000	DriveWoksEZ 異常 (dWFL)
77	5000	出力電圧検出異常 (voF)
78	7000	制動抵抗器抵抗値異常 (rF)
79	7000	制動トランジスタ過負荷異常 (boL)
–	1000	上記以外の異常

◆ AC/DC Drive オブジェクト - 42 (Class 0x2A)

■ サポートされるサービス

サービスコード番号 (Hex)	サービス名
0E	Get Attribute Single
10	Set Attribute Single

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	AC/DC Drive オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します。	○	–	Word	–	1
1	3	速度一致 At Reference	速度一致 0：– 1：実速度と速度指令が一致	○	–	Byte	–	0

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
1	4	NetRef（指令） NetRef (Command)	DeviceNet からの周波数指令 0：DeviceNet 以外からの周波数指令 1：DeviceNet からの周波数指令	○	–	Byte	–	0
1	6	制御モード Drive Mode	インバータの制御モードを設定 0：PG なしベクトル制御 0：PM 用 PG なしベクトル制御（書き込み不可） 0：PM 用 PG なしアドバンスドベクトル制御（書き込み不可） 1：PG なし V/f 制御 2：PG 付き V/f 制御 3：PG 付きベクトル制御 3：PM 用 PG 付きベクトル制御 (書き込み不可)	○	○	Byte	0 ～ 3	0
1	7	回転速度モニタ Speed Actual	インバータのモータ速度 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール (SS) に影響されません。	○	–	Word	–	3
1	8	回転速度指令 Speed Reference	インバータの周波数指令 単位は，o1-03 の設定に従います。 単位は，速度スケール (SS) に影響されません。	○	○	Word		0
1	9	電流モニタ Current Actual	インバータの出力電流 インバータの出力電流をモニタします。 単位：0.1 A 単位は，電流スケール (CS) に影響されません。	○	–	Word	–	0
1	11	トルクモニタ Torque Actual	インバータの出力トルク 単位は、トルクスケール (TS) に影響されます。	○	–	Word	–	0
1	12	トルク指令／トルクリミット Torque Reference/Torque Limit	トルク指令／トルクリミット インバータのトルク指令／トルクリミットを設定します。単位は トルクスケール (TS) に影響されます。 インバータがトルク制御（d5-01 = 1）の場合は，トルク指令として機能します。 インバータが速度制御（d5-01 = 0）の場合は，トルクリミットとして機能します。 F6-06 = 0 の場合は，トルク指令／トルクリミットは無効となります。	○	○	Word	–	0
1	15	電力モニタ［W］ Power Actual [W]	インバータの出力電力 単位は，電力スケール (PS) に影響されます。	○	–	Word	–	0
1	16	入力電圧［V］ Input Voltage [V]	インバータの入力電圧 単位は，電圧スケール (VS) に影響されます。	○	–	Word	–	容量によって異なる
1	17	出力電圧［V］ Output Voltage [V]	インバータの出力電圧 単位は，電圧スケール (VS) に影響されます。	○	–	Word	–	0
1	18	加速時間［ms］ Accel Time [ms]	インバータの加速時間 1（C1-01） 単位は，C1-10 の設定に従います。 単位は，時間スケール (TS) に影響されます。	○	○	Word	–	2710H
1	19	減速時間［ms］ Decel Time [ms]	インバータの減速時間 1（C1-02） 単位は，C1-10 の設定に従います。 単位は，時間スケール (TS) に影響されます。	○	○	Word	–	2710H
1	20	回転速度下限値 Low Speed Limit Percent of Max Speed	インバータの周波数指令下限値 (d2-02)	○	○	Word	0 ～ 1100	0
1	21	回転速度上限値 High Speed Limit Percent of Max Speed	インバータの周波数指令上限値 (d2-01)	○	○	Word	0 ～ 1100	3E8H
1	22	速度スケール（–15 ～ +15） Speed Scale (–15 to 15)	速度関連データの単位の係数 F6-56 を設定／参照	○	○	Byte	–15 ～ 15	0
1	23	電流スケール（–15 ～ +15） Current Scale (–15 to 15)	電流関連データの単位の係数 F6-57 を設定／参照	○	○	Byte	–15 ～ 15	0
1	24	トルクスケール（–15 ～ +15） Torque Scale (–15 to 15)	トルク関連データの単位の係数 F6-58 を設定／参照	○	○	Byte	–15 ～ 15	0
1	26	電力スケール（–15 ～ +15） Power Scale (–15 to 15)	電力関連データの単位の係数 F6-59 を設定／参照	○	○	Byte	–15 ～ 15	0
1	27	電圧スケール（–15 ～ +15） Voltage Scale (–15 to 15)	電圧関連データの単位の係数 F6-60 を設定／参照	○	○	Byte	–15 ～ 15	0
1	28	時間スケール（–15 ～ +15） Time Scale (–15 to 15)	時間関連データの単位の係数 F6-61 を設定／参照	○	○	Byte	–15 ～ 15	0
1	29	Reference from Net（状態） Reference from Net (Status)	DeviceNet からの周波数指令 0：DeviceNet 以外からの周波数指令 1：DeviceNet からの周波数指令	○	–	Byte	–	0

11　安川独自仕様クラスオブジェクト

◆ Yaskawa Drive Parameters オブジェクト - 100 (Class 0x64)

■ サポートされるサービス

サービスコード番号 (Hex)	サービス名
0E	Get Attribute Single
10	Set Attribute Single

Yaskawa Drive Parameters オブジェクトは，当社製インバータのパラメータに関するオブジェクトです。他社製 DeviceNet 対応インバータと互換性はありません。インスタンスとアトリビュートに 0x0100 以上の MEMOBUS アドレスを設定することにより，インバータパラメータの書き込み・読み出しが可能になります。MEMOBUS アドレスへのクラスオブジェクトのインスタンスおよびアトリビュートのマッピングは次のとおりです。

MEMOBUS アドレス が 0xXXYY の場合

DeviceNet インスタンスの値：XX

DeviceNet アトリビュートの値：YY

例えば，パラメータ b5-12（MEMOBUS アドレス＝ 0x01B0）にアクセスする場合は，次のようになります。

クラスオブジェクト＝ 0x64 (100)

インスタンス＝ 0x01

アトリビュート＝ 0xB0

（注） 0x0900(Enter) に 0 を書き込むと，変更されたパラメータがインバータの EEPROM に保存されます。0x0910 (Accept) に 0 を書き込むと，インバータは変更されたパラメータを使用することができます。パラメータが変更された場合，通常これらの指令は自動的に送信されます。0x0900，または 0x0910 を読み出した場合，1 の値を返します。

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	Yaskawa Drive Parameters オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します。	○	–	Word	–	1
1	00	MEMOBUS レジスタ 0x0100	言語選択	○	○	Word	0 ～ 7	1
1	01	MEMOBUS レジスタ 0x0101	パラメータのアクセスレベル	○	○	Word	0 ～ 2	2
1	YY	MEMOBUS レジスタ 0x0100 ～ 0x01FF	MEMOBUS レジスタ 0x0100 ～ 0x01FF	○	○	Word	–	–
2	YY	MEMOBUS レジスタ 0x0200 ～ 0x02FF	MEMOBUS レジスタ 0x0200 ～ 0x02FF	○	○	Word	–	–
..	..	..	..	○	○	Word	–	–
255	YY	MEMOBUS レジスタ 0xFF00 ～ 0xFFFF	MEMOBUS レジスタ 0xFF00 ～ 0xFFFF	○	○	Word	–	–

（注） **1.** エラー応答のエラーコードは，「Explicit メッセージ通信エラー」（71 ページ）を参照してください。

2.「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データ一覧」を参照してください。

◆ Yaskawa Monitor/Control オブジェクト - 125 (Class 0x7D)

■ サポートされるサービス

サービスコード番号 (Hex)	サービス名
0E	Get Attribute Single
10	Set Attribute Single

Yaskawa Monitor/Control オブジェクトは，当社製インバータのパラメータに関するオブジェクトです。他社製 DeviceNet 対応インバータと互換性はありません。アトリビュートに 0x0100 未満の MEMOBUS アドレスを設定することにより，インバータパラメータの書き込み・読み出しが可能になります。このクラスは，MEMOBUS アドレスの MSB(上位バイト) が常に 0 であるため，インスタンスが 1 で固定されます。それ以外は，Yaskawa Drive Parameters オブジェクト 100(Class0x64) と同じです。

MEMOBUS アドレスが 0x00YY である場合，

DeviceNet インスタンスの値：0x01

DeviceNet アトリビュートの値：YY

例えば，インバータステータス（MEMOBUS アドレス＝ 0x002C）にアクセスする場合，次のようになります。

クラスオブジェクト＝ 0x7D (125)

インスタンス＝ 0x01

アトリビュート＝ 0x2C

■ サポートされるアトリビュート

インスタンス ID	アトリビュート	名称	内容	Get	Set	サイズ	設定範囲	初期値
0	1	オブジェクトのリビジョン Object Software Revision	Yaskawa Monitor/Control オブジェクトのソフトウェアリビジョンを示します。	○	–	Word	–	1
1	01	MEMOBUS レジスタ 0x0001	運転操作信号，多機能入力指令	○	○	Word	–	0
..	..	..	..	○	○	Word	–	–
1	31	予約領域	予約領域	○	○	Word	–	–
1	32	MEMOBUS レジスタ 0x0020	インバータステータス 1	○	–	Word	–	4
..	..	..	..	○	–	Word	–	–
1	255	MEMOBUS レジスタ 0x00FF	予約領域	○	–	Word	–	–

（注） **1.** エラー応答のエラーコードは，「Explicit メッセージ通信エラー」（71 ページ）を参照してください。

2. 「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データ一覧」を参照してください。

12 異常診断とその対策

◆ インバータ側で表示される異常コード

オプションカードに関連するエラーを表 20 に掲載しています。以下に掲載されていない場合は，オプションカードを取付けたインバータの取扱説明書を参照してください。

■ 異常

bUS（オプションカード通信異常）と EF0（通信オプションからの外部異常入力）は，異常と軽故障の 2 種類の表示があります。異常の発生時は，LED オペレータに表示される文字は「点滅」ではなく「点灯」します。（ALM ランプも点灯します。）点滅表示される場合は，「軽故障・警告」です。

インバータにアラームが表示される場合，最初に以下の点について確認してください。

- DeviceNet 通信ケーブルは確実にオプションカードに接続されているか。
- オプションカードとインバータは確実に接続されているか。
- PLC のプログラムが確実に実行されているか。PLC の CPU がストップしていないか。
- 瞬時停電などにより，データ通信が途絶えることがないか。

表 20 異常表示と対策

オペレータ表示		異常名
bUS	bUS	オプションカード通信異常
		通信エラーを検出した （運転指令または周波数指令を，「オプションカードから設定（b1-03 = 3 または b1-02 = 3）」と選択しているとき）
原因		**対策**
上位装置から通信指令が来ない		配線ミスがないかを確認する。 ⇒配線を正しく行う。 ⇒地絡または断線している箇所を取り除く。
通信ケーブルの配線が正しくない，または短絡や断線が発生している		
ノイズの影響で通信データに異常が発生している		⇒制御回路の配線，主回路の配線，接地配線を確認し，十分なノイズ対策を行う。 ⇒電磁接触器がノイズ発生源であれば，電磁接触器のコイルにサージアブソーバを接続する。 ⇒通信ケーブルを DeviceNet 専門品に変更する。シールドをネットワーク上の 1 点で接地する。
オプションカードが破損している		⇒配線に異常がなく，常時異常が発生する場合は，オプションカードを交換する。
ネットワーク停電		ネットワークからの電源が停電状態となっています。 ⇒オプションの V+ 端子と V- 端子の間に通信電源 (DC24 V) が供給されているか確認してください。
通信タイムオーバ		EPR 時間以内に応答しなかった。 ⇒ EPR 時間が適切かどうか確認する。
MAC ID の重複		DeviceNet ネットワーク内の他の機器と MAC ID が重複している。 ⇒ F6-50 の設定値を確認してください。
オペレータ表示		**異常名**
EF0	EF0	通信オプションカードからの外部異常入力
		外部機器のアラーム機能が動作している
原因		**対策**
上位装置から通信データで外部異常が入力（送信）された		⇒外部異常の原因を取り除く。 ⇒上位装置の外部異常入力を解除する。
上位プログラムの異常		⇒上位プログラムの動作チェックを行い，適切に修正する。
PLC 側の設定が正しくない		⇒ PLC のプログラムを確認した上で設定を修正してください。
PLC がアイドルモードになっている		⇒ PLC を Run モードに設定してください。 ⇒ PLC がアイドルモードになっている時に異常を検出しないようにインバータのパラメータ F6-54=0（検出なし）に設定してください。
オペレータ表示		**異常名**
oFA00	oFA00	オプションカード異常 (CN5-A)
		未対応オプションカード接続
原因		**対策**
CN5-A に対応していないオプションカードを接続した		⇒オプションを正しく接続する。 本オプションカードを CN5-A に接続してください。 その他のオプションカードについては，各オプションカードの取扱説明書を参照してください。
オペレータ表示		**異常名**
oFA01	oFA01	オプションカード異常 (CN5-A)
		オプションカード接続不良
原因		**対策**
インバータとオプションカード間のコネクタ接続が正しくない		⇒電源を OFF にして，オプションカードをインバータのコネクタに正しく接続する。

オペレータ表示		異常名
oFA30 ～ oFA43	oFA30 ～ oFA43	オプションカード異常（CN5-A）
		オプションカードのハードウェア不良
原因		対策
オプションカードのハードウェア異常		⇒オプションカードを交換する。（詳細は当社にお問い合わせください。）
オペレータ表示		異常名
oFb00	oFb00	オプションカード異常 (CN5-B)
		未対応オプションカード
原因		対策
CN5-B に対応していないオプションカードを接続した		⇒オプションを正しく接続する。 本オプションカードを CN5-A に接続してください。 その他のオプションカードについては，各オプションカードの取扱説明書を参照してください。
オペレータ表示		異常名
oFb02	oFb02	オプションカード異常 (CN5-B)
		同種オプション接続
原因		対策
CN5-A に本オプションカードを接続し， CN5-B に通信オプション（SI-□□），AI-A3，または DI-A3 を接続した		⇒ SI-□□ · AI-A3 · DI-A3 はいずれか 1 枚しか取付けられません。本オプションカードを CN5-A に接続してください。
オペレータ表示		異常名
oFC00	oFC00	オプションカード異常 (CN5-C)
		未対応オプションカード
原因		対策
CN5-C に対応していないオプションカードを接続した		⇒オプションを正しく接続する。 本オプションカードを CN5-A に接続してください。 その他のオプションカードについては，各オプションカードの取扱説明書を参照してください。
オペレータ表示		異常名
oFC02	oFC02	オプションカード異常 (CN5-C)
		同種オプション接続
原因		対策
CN5-A に本オプションカードを接続し， CN5-C に通信オプション（SI-□□），AI-A3，または DI-A3 を接続した		⇒ SI-□□ · AI-A3 · DI-A3 はいずれか 1 枚しか取付けられません。本オプションカードを CN5-A に接続してください。

■ 軽故障・警告

オペレータ表示		軽故障名	
CALL	CALL	通信待機中	
		電源投入時に，上位装置から制御データを正常受信できない	
原因		対策	軽故障出力 （H2-□□ = 10）
通信ケーブルや終端抵抗の配線が正しくない，または短絡や断線が発生している		配線ミスがないかを確認する。 ⇒配線を正しく行う。 ⇒地絡または断線している箇所を取り除く。	有り
マスタ側のプログラム異常		⇒通信開始時の動作を確認し，プログラム内の原因箇所を修正する。	
通信回路が破損している		複数回電源を再投入する。 ⇒再度「CALL」を検出する場合は，インバータを交換する。	

◆ Explicit メッセージ通信エラー

Explicit メッセージ通信時にマスタからの要求メッセージに問題がある場合，インバータはサービスコード “94” とともに下表のエラーコードをデータとした応答メッセージを送信します。

表 21 Explicit メッセージ通信エラーコードと対策

エラーコード	内容	原因	対策
08FF	要求サービスなし Service not supported	サービスコードが間違っている。	サービスコードを修正する。
09FF	無効アトリビュート検出 Invalid attribute value	アトリビュートが間違っている。	アトリビュートの値を修正する。
0CFF	要求サービス実行不可 Object state conflict	インバータ運転中に設定不可能なインバータパラメータを変更しようとした。	インバータの運転を停止する。
0EFF	設定禁止アトリビュート Attribute not settable	書き込み不可のアトリビュートを変更しようとした。	サービスコード，アトリビュートの値を修正する。
13FF	データ不十分 Not enough data	データサイズが合っていない。	データサイズを修正する。
14FF	未定義アトリビュート Attribute not supported	アトリビュートに定義されていないサービスを実行しようとした。	サービスコード，アトリビュートの値を修正する。
15FF	データ過多 Too much data	データサイズが合っていない。	データサイズを修正する。
16FF	オブジェクトなし Object does not exist	未実装のオブジェクトを指定した。	クラス，インスタンスの値を修正する。
1FFF	メーカー固有の異常 Vendor specific error	• インバータの運転中には変更できないインバータのパラメータを変更しようとした。 • インバータのパラメータを設定範囲外に変更しようとした。	• インバータの運転を停止する。 • インバータのパラメータを設定範囲内に修正する。
20FF	パラメータ異常 Invalid parameter	設定範囲外のデータに変更しようとした。	データを設定範囲内に修正する。

（注） 「MEMOBUS メッセージエリアを経由したモニタデータ」については，ご使用のインバータテクニカルマニュアルの「MEMOBUS データ一覧」を参照してください。

■ DeviceNet オプション異常モニタ U6-98，U6-99

DeviceNet ネットワークに異常が発生した場合，表 22 に示すインバータのパラメータで内容を確認することができます。

表 22 DeviceNet オプション異常モニタの詳細

状態	オペレータ表示	U6-98/U6-99 の値	内容
異常なし	–	0	異常なし
オプションカード異常	EF0	1	オプションカードの異常
PLC アイドル中	EF0	2	PLC が送信中の Polled I/O メッセージが，全て 0 に設定されている。
回復不可能な異常	EF0	3	このノードを異常状態に設定するメッセージがネットワークから送信された。
通信電源の遮断	bUS	1000	DeviceNet ネットワークの電源が入っていない。
接続タイムオーバ	bUS	1001	設定された内部処理タイムアウト時間を経過した。
MAC IC の重複	bUS	1002	同じ MAC ID を持ったノードが存在している。他のノードから同じ MAC ID が既にネットワークに送信された。
Bus Off	bUS	1003	CAN トランシーバがネットワークエラーを検出した。

パラメータ U6-98（オプションカードの前回の異常）と U6-99（オプションカードの現在の異常）を使用して，ネットワーク上の通信異常を確認できます。

• U6-98 には，異常リセット後，または電源の再投入後，最初に発生した異常が表示されます。

• U6-99 には，SI-N3 オプションに現在発生している異常が表示されます。

これらのパラメータは，DeviceNet ネットワーク，またはインバータのオペレータから確認できます。インバータの異常リセット，または電源の再投入によって異常内容はリセットされます。

（注） "PLC アイドル中 " が検出されたときの動作は，F6-54（DeviceNet アイドルモード時の異常検出）の設定により異なります。

◆ 自動デバイス交換機能 (ADR)

本オプションカードは，Rockwell Automation 社のコントローラと DeviceNet のスキャナと連係して，自動デバイス交換機能 (ADR) が使用できます。主な機能として，構成復帰 (CR：Configuration Recovery) と自動アドレス復帰 (AAR：Auto Address Recovery が使用できます。

■ 構成復帰 (CR)

CR はスキャナの機能です。前もってコントローラにアップロードして保存した構成データを，スキャナが DeviceNet ノードにダウンロードします。

DeviceNet ノードをネットワークから外して再び同じネットワークに接続する場合，または新しいデバイスに交換する場合，スキャナの ADR 機能を有効にすることで，ネットワークに接続したデバイスの電子キーを読み取ることができます。メーカー ID，製品コード，機種番号，製品バージョンなどのデータが，一般的に電子キーとなります。CR 機能を有効にしている場合，スキャナに保存してある構成データが新規に接続した DeviceNet ノードに書き込まれます。

スキャナが，新規接続した DeviceNet ノードに構成データを書き込む前に，そのノードの構成整合値 (CCV：Configuration Consistency Value) を読み出して，電子キーを確認します（構成データに整合性があるかのチェック）。この値によって，構成データを DeviceNet ノードに書き込むか判断します。スキャナに保存された CCV が DeviceNet ノードと同じでない場合，スキャナは DeviceNet ノードへの構成データの書き込みを行います。この DeviceNet では，CCV の値はいつも 0 となっています。

■ 自動アドレス復帰 (AAR)

AAR はスキャナの機能です。DeviceNet ノードの MAC ID をあらかじめ設定してある MAC ID に変更します。AAR を有効するには，DeviceNet ノードの F6-50 (MAC ID) を 64 に設定して，F6-63（実際の MAC ID）を 63 に設定する必要があります。

既存のノードを取り外して新しいデバイスに交換する場合は，ネットワークに新規デバイスを接続すると AAR が自動的に実行されます。AAR が有効にされているスキャナは MAC ID が 63 となっているノードをネットワーク内で検索し，そのノードの電子キーを読み取ります。読み取った電子キーが交換されたノードと一致していれば，新規ノードの MAC ID を 63 から交換前に使用していたノードと同じ MAC ID に自動的に設定します。

新規ノードを接続して，MAC ID を変えた後にそのノードが二重の MAC ID を転送し，CR 機能を実行します。最近の Rockwell Automation 社製 PLC では，AAR 機能を有効にするためには，CR 機能も同時に有効にする必要があります。

13 ケーブルの配線長

DeviceNet ネットワークの配線についての詳細は，ODVA のホームページを参照してください。
ODVA ホームページ　http://www.odva.org/

◆ 幹線

幹線の最大配線長は，使用しているケーブルの種類と通信速度によって決まります。ケーブルの総配線長は，幹線の長さと総支線長との合計になります。

表 23 幹線の配線長

通信速度 (kbps)	太ケーブル (m)	細ケーブル (m)
125	500	100
250	250	100
500	100	100

太ケーブルと細ケーブルの両方を混在して幹線で使用する場合は，通信速度により，以下の計算式で最大配線長を求めることができます。

- 125 kbps: $L_{thick} + (5 \times L_{thin}) \leq 500$ m
- 250 kbps: $L_{thick} + (2.5 \times L_{thin}) \leq 250$ m
- 500 kbps: $L_{thick} + L_{thin} \leq 100$ m
- thick：太ケーブル　thin：細ケーブル

◆ 支線

分岐タップなどにより，幹線から分岐した位置から DeviceNet ノード機器までのケーブルの長さが，ひとつの支線長となります。ケーブルの総配線長は，幹線の長さと総支線長との合計になります。

表 24 支線の配線長

通信速度 (kbps)	各支線の最大配線長 (m)	総支線長 (m)
125	6	156
250		78
500		39

14 欧州規格対応上の注意事項

図 13 CE マーク

「CE マーク」は，欧州地域の商取引（生産，輸入，販売）において，安全，環境などにおける規格に適合していることを表示するマークです。
欧州統一規格として，機械製品に対する規格（機械指令），電気製品に対する規格（低電圧指令），電気ノイズに対する規格（EMC 指令）などがあります。
欧州地域の商取引（生産，輸入，販売）において，CE マークは必須条件となっています。

本オプションカードは，EMC 指令に基づき，CE マークを貼っています。

EMC 指令：2004/108/EC

本オプションカードを組み込んだインバータ及びインバータが組み込まれた機械や装置も CE マークの対象品です。
最終的にインバータが組み込まれた製品への CE マークの貼り付けは，最終製品を組み立てられるお客様の責任となります。お客様にて，最終製品である機械及び装置の欧州統一規格への適合性を確認してください。

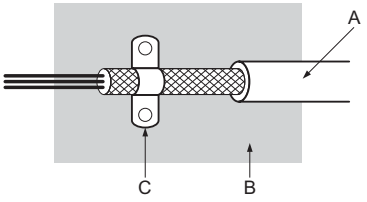
◆ EMC 指令への適合条件

本オプションカードは，欧州統一規格 IEC/EN 61800-3 に従って試験を行い，EMC 指令に適合することを確認しています。

■ 設置方法

本オプションカードを組み込んだ機械及び装置が EMC 指令に適合するように，以下の方法で設置してください。

1. **オプションカードと外部機器の配線は，シールド付きの専用ケーブルを使用するか，または金属配管とする。**
2. **配線はできるだけ短くする。なお，図 15 に従ってシールドを接地してください。**
3. **編組みシールドケーブルのシールド編組み部はできるだけ多くの面積が金属板に接地されるようにしてください。ケーブルクランプをご使用されることを推奨します。**



A – 編組みシールドケーブル　　**C – ケーブルクランプ（導電性）**
B – 金属板

図 14 ケーブルの接地方法

■ EMC フィルタとオプションカードの設置方法

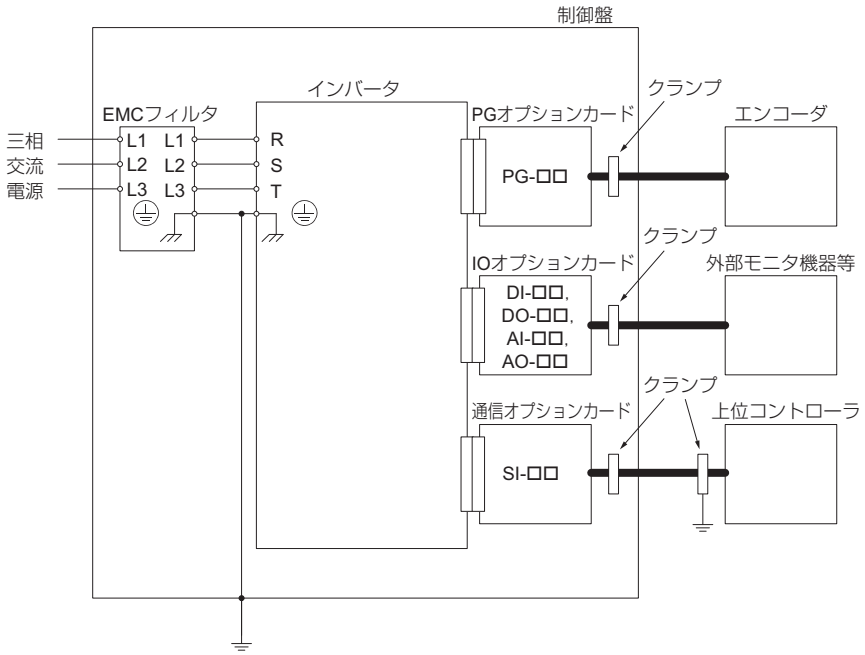


図 15 EMC フィルタとオプションカードの設置方法

15 仕様

◆ 仕様

表 25 オプションカードの仕様

項目	仕様
形式	SI-N3
サポートされている メッセージコネクション	• グループ 2 サーバ，UCMM サポートあり • Explicit メッセージ：データ送受信最大 32 バイト，フラグメンテーションあり • Polled I/O メッセージ：データ送受信最大 8 バイト，フラグメンテーションなし • 異常ノード復帰 / オフラインコネクションセットメッセージ / 自動デバイス交換 (ADR) • ノード故障修復 (Faulted Node Recovery) / オフライン接続書き込み (Offline Connection Set Messages)
I/O アセンブリインスタンス	入力：19 種類（4 ～ 8 バイト） 出力：20 種類（4 ～ 8 バイト）
適合 DeviceNet 仕様	Conformance Level 19: 認定
DeviceNet 通信プロファイル	AC Drive
通信電源	電源電圧：DC 11 ～ 25 V 消費電流 ：40 mA
コネクタタイプ	オープンコネクタ（5 ピン）
物理層タイプ	絶縁型物理層 CAN トランシーバ，ホトカプラ
MAC ID 設定	インバータのパラメータまたはネットワークから設定可能 MAC ID：0 ～ 63
通信速度	インバータのパラメータまたはネットワークから設定可能 • 125/250/500 kbps • 通信速度の自動検出
周囲温度	–10°C ～ +50°C
周囲湿度	95% RH 以下（ただし結露しないこと）
保存温度	–20°C ～ +60°C （輸送中の短期間温度）
設置場所	室内（腐食性ガス，じんあいなどのない所）
標高	1000 m 以下

16　保証について

◆ 無償保証期間と保証範囲

■ 無償保証期間

貴社または貴社顧客殿に引き渡し後 1 年未満，または当社工場出荷後 18 か月以内のうちいずれか早く到達した期間。

■ 保証範囲

故障診断

一次故障診断は，原則として貴社にて実施をお願い致します。

ただし，貴社要請により当社または当社サービス網がこの業務を有償にて代行することができます。

この場合，貴社との協議の結果，故障原因が当社側にある場合は無償とします。

故障修理

故障発生に対して，製品の故障を修復させるための修理，代品交換，現地出張は無償とします。ただし，次の場合は有償となります。

- 貴社及び貴社顧客など貴社側における不適切な保管や取扱い，不注意過失及び貴社側の設計内容などの事由による故障の場合。
- 貴社側にて当社の了解なく当社製品に改造など手を加えたことに起因する故障の場合。
- 当社製品の仕様範囲外で使用したことに起因する故障の場合。
- 天災や火災など不可抗力による故障の場合。
- 無償保証期間を過ぎた場合。
- 消耗品および寿命品の補充交換の場合。
- 梱包・くん蒸処理に起因する製品不良の場合。
- その他，当社の責に帰さない事由による故障の場合。

上記サービスは国内における対応とし，国外における故障診断などはご容赦願います。ただし，海外でのアフターサービスをご希望の場合には有償での海外サービス契約をご利用ください。

◆ 保証責務の除外

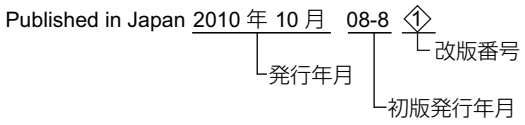
無償保証期間内外を問わず，当社製品の故障に起因する貴社あるいは貴社顧客など，貴社側での機会損失ならびに当社製品以外への損傷，その他業務に対する補償は当社の保証外とさせていただきます。

◆ 本製品の適用について

- 本製品は，人命にかかわるような状況の下で使用される機器あるいはシステムに用いられることを目的として設計，製造されたものではありません。
- 本製品を，乗用移動体用，医療用，航空宇宙用，原子力用，電力用，海底中継用の機器あるいはシステムなど，特殊用途への適用をご検討の際には，当社の営業窓口までご照会ください。
- 本製品は厳重な品質管理の下に製造しておりますが，本製品の故障により重大な事故または損失の発生が予測される設備への適用に際しては，安全装置を設置してください。

◆ 改版履歴

資料の改版についての情報は，本資料の裏表紙の右下に資料番号と共に記載しています。



発行年／月	改版番号	項番号	変更点
2014 年 6 月	③	全章	変更：• ソフトウェアバージョンアップ (PRG：1112) に伴う情報更新 • 記載内容の見直し
		2 章	追加：U1000，U1000L に関する情報
2014 年 4 月	②	全章	変更：• ソフトウェアバージョンアップ (PRG：1107，PRG：1111) に伴う情報更新 • 記載内容の見直し
		14 章	追加：欧州規格対応上の注意事項
		裏表紙	変更：アドレス
2010 年 10 月	①	表紙	変更：フォーマット
		全章	全面見直し
		裏表紙	変更：アドレス，フォーマット
2008 年 8 月	–	–	初版発行

安川インバータ 1000シリーズオプション

DeviceNet通信
テクニカルマニュアル

技術的なお問い合わせ相談窓口（YASKAWAコールセンタ）

TEL **0120-114-616**　FAX **0120-114-537**

［月～金（祝祭日及び当社休業日は除く）／9:00～12:00, 13:00～17:00］ ※FAXは24時間受け付けております。

製造・販売

株式会社 安川電機　オフィシャルサイト URL: http://www.yaskawa.co.jp/　製品・技術情報サイト URL: http://www.e-mechatronics.com/

販　売

東京支社 TEL (03)5402-4905 FAX (03)5402-4585 東京都港区海岸1丁目16番1号ニューピア竹芝サウスタワー8階 〒105-6891
名古屋支店 TEL (052)581-2764 FAX (052)581-2274 名古屋市中村区名駅3丁目25番9号 堀内ビル9階 〒450-0002
大阪支店 TEL (06)6346-4520 FAX (06)6346-4556 大阪市北区堂島2丁目4番27号 新藤田ビル4階 〒530-0003
九州支店 TEL (092)714-5906 FAX (092)761-5136 福岡市中央区天神4丁目1番1号 第7明星ビル7階 〒810-0001

●各地区の営業所は
http://www.e-mechatronics.com/ の「お問い合わせ」でご確認ください。

周辺機器・ケーブル・部品

安川コントロール株式会社　URL: http://www.yaskawa-control.co.jp/

東部営業部 TEL (03)3263-5611 FAX (03)3263-5625 東京都千代田区飯田橋1丁目3番2号 曙杉館ビル6階 〒102-0072
西部営業部 TEL (06)6337-8102 FAX (06)6337-4513 大阪府吹田市豊津町12番24号 中村ビル2階 〒564-0051
九州営業部 TEL (0930)24-8630 FAX (0930)24-8637 福岡県行橋市西宮市2丁目13番1号 (株)安川電機 行橋事業所内 〒824-8511

●技術相談テレホンサービス　TEL 0120-854388
［月～金(祝祭日及び当社休業日は除く)／9:00～12:00, 13:00～17:00］

アフターサービス

安川エンジニアリング株式会社　URL: http://www.yaskawa-eng.co.jp/

関東支店 TEL (04)2931-1819 (夜間・休日 (04)2931-1818) FAX (04)2931-1811
埼玉県入間市大字新光142番3号 〒358-0055
名古屋支店 TEL (052)331-5318 (夜間・休日 (052)331-5380) FAX (052)331-5374
名古屋市中区千代田4丁目1番6号 〒460-0012
関西支店 TEL (06)6378-6526 (夜間・休日 (06)6378-6533) FAX (06)6378-6531
大阪府摂津市千里丘7丁目10番37号 〒566-0001
九州支店 TEL (093)280-7621 (夜間・休日 (093)280-7722) FAX (093)245-5871
福岡県中間市上底井野315番2号 〒809-0003

YASKAWA

株式会社 安川電機

本製品の最終使用者が軍事関係であったり，用途が兵器などの製造用である場合には，「外国為替及び外国貿易法」の定める輸出規制の対象となることがありますので，輸出される際には十分な審査及び必要な輸出手続きをお取りください。

製品改良のため，定格，仕様，寸法などの一部を予告なしに変更することがあります。

この資料の内容についてのお問い合わせは，当社代理店もしくは，上記の営業部門にお尋ねください。

資料番号　SIJP C730600 43D

Published in Japan　2014年 6月　08-8　◈-0
13-12-6

無断転載・複製を禁止